

日本国特許庁  
JAPAN PATENT OFFICE

20.10.2004

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日  
Date of Application: 2003年10月 7日

出願番号  
Application Number: 特願2003-348566  
[ST. 10/C]: [JP2003-348566]

出願人  
Applicant(s): 光洋精工株式会社

REC'D 16 DEC 2004  
WIPO PCT

**PRIORITY  
DOCUMENT**  
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN  
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

2004年12月 2日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

小川

洋  
日本  
特許  
庁

BEST AVAILABLE COPY

**【書類名】** 特許願  
**【整理番号】** 106567  
**【提出日】** 平成15年10月 7日  
**【あて先】** 特許庁長官殿  
**【国際特許分類】** B62D 5/04  
                          B62D 6/00  
  
**【発明者】**  
  **【住所又は居所】** 大阪市中央区南船場三丁目 5番 8号 光洋精工株式会社内  
  **【氏名】** 上田 武史  
  
**【発明者】**  
  **【住所又は居所】** 大阪市中央区南船場三丁目 5番 8号 光洋精工株式会社内  
  **【氏名】** 西崎 勝利  
  
**【特許出願人】**  
  **【識別番号】** 000001247  
  **【氏名又は名称】** 光洋精工株式会社  
  **【代表者】** ▲吉▼田 紘司  
  
**【代理人】**  
  **【識別番号】** 100092705  
  **【弁理士】**  
  **【氏名又は名称】** 渡邊 隆文  
  **【電話番号】** 078-272-2241  
  
**【選任した代理人】**  
  **【識別番号】** 100104455  
  **【弁理士】**  
  **【氏名又は名称】** 喜多 秀樹  
  **【電話番号】** 078-272-2241  
  
**【選任した代理人】**  
  **【識別番号】** 100111567  
  **【弁理士】**  
  **【氏名又は名称】** 坂本 寛  
  **【電話番号】** 078-272-2241  
  
**【手数料の表示】**  
  **【予納台帳番号】** 011110  
  **【納付金額】** 21,000円  
  
**【提出物件の目録】**  
  **【物件名】** 特許請求の範囲 1  
  **【物件名】** 明細書 1  
  **【物件名】** 図面 1  
  **【物件名】** 要約書 1  
  **【包括委任状番号】** 0209011

**【書類名】特許請求の範囲****【請求項 1】**

操舵部材の操作に応じて電動モータの目標電流値を決定し、そのモータ動力を操舵機構に付与して操舵補助を行う電動パワーステアリング装置であって、

前記電動モータの回転位置情報と決定された前記目標電流値とを用いて、当該モータを流れる電流の所定の高次成分に起因するトルクリップルを打ち消すための電流高次成分用の補償値を決定するトルクリップル補償決定手段と、

前記トルクリップル補償決定手段からの補償値を用いて、前記決定された目標電流値を補正する補正手段と、

前記補正手段によって補正された後の目標電流値に基づき、前記電動モータをフィードバック制御するフィードバック制御手段と

を備えたことを特徴とする電動パワーステアリング装置。

**【請求項 2】**

前記トルクリップル補償決定手段は、前記決定された目標電流値に応じて、前記電流高次成分用の補償値を変化させることを特徴とする請求項 1 に記載の電動パワーステアリング装置。

**【請求項 3】**

前記トルクリップル補償決定手段には、

前記電流高次成分用の補償値を決定する電流高次歪み補償部に加えて、

前記電動モータの回転位置情報と決定された前記目標電流値とを用いて、当該モータ内に形成される磁界の歪みに起因するトルクリップルを抑制するための磁界歪み用の補償値を決定する磁界歪み補償部が設けられていることを特徴とする請求項 1 または 2 に記載の電動パワーステアリング装置。

**【請求項 4】**

前記電動モータ及び前記フィードバック制御手段を含んだ電流制御系と、

前記回転位置情報を基に前記電動モータの回転速度を検出する回転速度検出手段と、

前記回転速度検出手段からの前記電動モータの回転速度に基づいて、前記電流制御系の周波数特性に依存するゲイン低下を補償するためのゲイン補償値を求めるゲイン補償演算手段とを備え、

前記補正手段は、前記トルクリップル補償決定手段からの補償値と、前記ゲイン補償演算手段からのゲイン補償値とを用いて、前記決定された目標電流値を補正することを特徴とする請求項 1～3 のいずれかに記載の電動パワーステアリング装置。

**【請求項 5】**

前記回転速度検出手段からの前記電動モータの回転速度に基づいて、前記電流制御系の周波数特性に依存する位相遅れを補償するための位相補償値を求める位相補償演算手段とを備え、

前記補正手段は、前記トルクリップル補償決定手段からの補償値と、前記ゲイン補償演算手段からのゲイン補償値と、前記位相補償演算手段からの位相補償値とを用いて、前記決定された目標電流値を補正することを特徴とする請求項 4 に記載の電動パワーステアリング装置。

【書類名】明細書

【発明の名称】電動パワーステアリング装置

【技術分野】

【0001】

本発明は、自動車などの車両に搭載され、電動モータを用いてドライバーの操舵動作を補助する電動パワーステアリング装置に関する。

【背景技術】

【0002】

例えば自動車に搭載される電動パワーステアリング装置は、操舵部材から操向車輪に至る操舵機構に連結された電動モータを備えており、このモータ動力を操舵機構に付与することで上記操舵部材でのドライバーによる操舵動作を補助するようになっている。

ところで、上記電動モータでは、そのロータ磁石の極数やステータ巻線用のスロット数等のモータ構成に起因して生じるコギングトルク（機械的リップル）と、誘導起電力波形が理想波形に対し歪むことによって発生する電気リップルとに大別されるリップル（脈動）が出力トルクに生じる。このようなモータ出力でのトルクリップルは、上記ステアリング装置における操舵フィーリングを低下させる要因の一つであり、ゆえに当該ステアリング装置ではトルクリップルを抑制することが強く望まれている。

そこで、従来装置には、上記スロットのロータ磁石に対向する部分の形状を変更したり、スキー角度を調整したりすることにより、トルクリップルを低減しようとしたものがある（例えば、下記特許文献1参照。）。

【0003】

【特許文献1】特開2003-61272号公報（第3～8頁、第2図）

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

ところで、電動パワーステアリング装置では、上記電動モータとして例えば3相ブラシレスモータが用いられている。

ところが、上記のようなモータでは、歪みをもつ磁界の回転により生じる電流の高次成分に起因して、その出力トルクにトルクリップル（電気リップル）が表れて、操舵フィーリングの低下を生じることがあった。

【0005】

上記のような従来の問題点に鑑み、本発明は、電流高次成分に起因するトルクリップルを抑えることができ、よって操舵フィーリングの低下を抑制することができる電動パワーステアリング装置を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0006】

本発明は、操舵部材の操作に応じて電動モータの目標電流値を決定し、そのモータ動力を操舵機構に付与して操舵補助を行う電動パワーステアリング装置であって、

前記電動モータの回転位置情報と決定された前記目標電流値とを用いて、当該モータを流れる電流の所定の高次成分に起因するトルクリップルを打ち消すための電流高次成分用の補償値を決定するトルクリップル補償決定手段と、前記トルクリップル補償決定手段からの補償値を用いて、前記決定された目標電流値を補正する補正手段と、前記補正手段によって補正された後の目標電流値に基づき、前記電動モータをフィードバック制御するフィードバック制御手段とを備えたことを特徴とするものである。

【0007】

上記のように構成された電動パワーステアリング装置では、トルクリップル補償決定手段が、電動モータの回転位置情報と、操舵部材の操作に応じて決定された目標電流値とを用いることにより、その目標電流値の電流が当該モータに供給されたときに、その電流の所定の高次成分によって発生するトルクリップルを予期し、この予期したトルクリップルを打ち消すための電流高次成分用の補償値を決定している。また、上記フィードバック制

御手段は、補正手段がトルクリップル補償決定手段からの補償値を基に補正した目標電流値に基づき電動モータをフィードバック制御するので、当該制御手段が補正後の目標電流値の電流を供給させたときに上記所定の電流高次成分が取り除かれた状態で当該モータへの電流供給が行われて、電流高次成分に起因するトルクリップルを抑えることができる。

#### 【0008】

また、上記電動パワーステアリング装置において、前記トルクリップル補償決定手段は、前記決定された目標電流値に応じて、前記電流高次成分用の補償値を変化させることが好ましい。

この場合、上記の補償値がモータ負荷に応じて変化されることとなり、モータ負荷が変化したときでも、フィードバック制御手段はより適切な補償値にて補正された目標電流値を用いて電動モータを制御することができ、操舵フィーリング低下をより確実に防ぐことができる。

#### 【0009】

また、上記電動パワーステアリング装置において、前記トルクリップル補償決定手段には、前記電流高次成分用の補償値を決定する電流高次歪み補償部に加えて、前記電動モータの回転位置情報を決定された前記目標電流値とを用いて、当該モータ内に形成される磁界の歪みに起因するトルクリップルを抑制するための磁界歪み用の補償値を決定する磁界歪み補償部が設けられてもよい。

この場合、上記電流高次歪み補償部が決定する電流高次成分用の補償値に加えて、磁界歪み補償部が決定する磁界歪み用の補償値を用いて、目標電流値が補正されることとなり、上記フィードバック制御手段が当該目標電流値の電流を流させたときに電流高次成分に起因するトルクリップルだけでなく電動モータ内に形成される磁界歪みに起因するトルクリップルを抑制することができ、これらリップルによる操舵フィーリング低下を防ぐことができる。

#### 【0010】

また、上記電動パワーステアリング装置において、前記電動モータ及び前記フィードバック制御手段を含んだ電流制御系と、前記回転位置情報を基に前記電動モータの回転速度を検出する回転速度検出手段と、前記回転速度検出手段からの前記電動モータの回転速度に基づいて、前記電流制御系の周波数特性に依存するゲイン低下を補償するためのゲイン補償値を求めるゲイン補償演算手段とを備え、

前記補正手段は、前記トルクリップル補償決定手段からの補償値と、前記ゲイン補償演算手段からのゲイン補償値とを用いて、前記決定された目標電流値を補正することが好ましい。

この場合、上記フィードバック制御手段がトルクリップル補償決定手段からの補償値とゲイン補償演算手段からのゲイン補償値とを用いて補正された目標電流値に基づいて、電動モータをフィードバック制御することとなり、上記電流制御系の周波数特性に従って、そのモータを流れる電流のゲインがモータ回転速度の増加に応じて低下するのを補償することができ、当該ゲイン低下に伴って操舵フィーリングが低下するのを抑制することができる。

#### 【0011】

また、上記電動パワーステアリング装置において、前記回転速度検出手段からの前記電動モータの回転速度に基づいて、前記電流制御系の周波数特性に依存する位相遅れを補償するための位相補償値を求める位相補償演算手段とを備え、

前記補正手段は、前記トルクリップル補償決定手段からの補償値と、前記ゲイン補償演算手段からのゲイン補償値と、前記位相補償演算手段からの位相補償値とを用いて、前記決定された目標電流値を補正してもよい。

この場合、上記フィードバック制御手段がトルクリップル補償決定手段からの補償値とゲイン補償演算手段からのゲイン補償値と位相補償演算手段からの位相補償値とを用いて補正された目標電流値に基づいて、電動モータをフィードバック制御することとなり、上記電流制御系の周波数特性に従って、そのモータを流れる電流が誘起電圧に対してモータ

回転速度の増加に応じて位相遅れを生じるのを補償することができ、当該位相遅れに伴う操舵フィーリング低下を抑制することができる。

【発明の効果】

【0012】

本発明によれば、電動モータを流れる電流の高次成分に起因するトルクリップルを抑えることができるので、このリップルにより操舵フィーリングが低下するのを抑制することができる電動パワーステアリング装置を構成することができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0013】

以下、本発明の電動パワーステアリング装置の好ましい実施形態について、図面を参照しながら説明する。尚、以下の説明では、操舵部材に連なる操舵軸に電動モータとしてのブラシレスモータを連結したコラムアシスト式の電動パワーステアリング装置に適用した場合を例示して説明する。

【0014】

【電動パワーステアリング装置の全体構成】

図1は、本発明の一実施形態に係る電動パワーステアリング装置の主要部の構成を示す模式図である。図において、当該装置は、例えば自動車に搭載され、操舵部材（ステアリングホイール）1に加わるドライバーの操舵動作に応じて、操向車輪8の向きを変える操舵軸2を備えている。すなわち、操舵軸2の一端側には、操舵部材1が連結されるとともに、他端側には左右の上記操向車輪8がラックピニオン式伝達機構6及びタイロッド7等を介して連結されている。そして、操舵軸2の回転が、ラックピニオン式伝達機構6によって左右方向の直線運動に変換され、操向車輪8が転舵される。

また、上記操舵軸2の途中には、トルクセンサ3と、減速機構4を介在させて連結された電動モータ5とが設けられている。これらの減速機構4と電動モータ5とが、操舵部材1から操向車輪8に至る操舵機構にモータ動力による操舵補助力を付与する操舵補助部を構成している。つまり、上記トルクセンサ3は、ドライバーの操舵部材1へのステアリング操作や操向車輪8側から逆入力される路面抵抗などに応じて操舵軸2に生じたトルクを検出して、そのトルク検出値を示すトルク検出信号Tsを制御装置としてのECU 10に出力する。また、このECU 10には、イグニションスイッチ12のオン/オフ操作に応じてバッテリ11から電力供給が行われるとともに、自動車速度を検出する車速センサ9からの車速信号Vsと、上記モータ5のロータ回転に応じた信号とが入力されるようになっており、ECU 10はこれらの入力信号を基に電動モータ5の駆動制御を行うことで所望の操舵補助力による操舵補助を実施するようになっている。

【0015】

【電動モータの構成及びその駆動制御の概要】

上記電動モータ5は、図2を参照して、例えば永久磁石を有するロータと、U相、V相、及びW相の各相コイル（ステータ巻線）とを備え、正弦波駆動方式の3相スター結線のブラシレスモータにより構成されている。

ここで、このモータ5において、所望の操舵補助力を発生させるために、各相コイルに供給すべき相電流の目標値、つまり各相コイルに対する電流指令値 $i^* u$ 、 $i^* v$ 、及び $i^* w$ は、その供給電流の最大値（振幅）を $I^*$ としたときに次の（1）～（3）式で表される。

$$i^* u = I^* \times \sin \theta_{re} \quad (1)$$

$$i^* v = I^* \times \sin (\theta_{re} - 2\pi/3) \quad (2)$$

$$i^* w = I^* \times \sin (\theta_{re} - 4\pi/3) = -i^* u - i^* v \quad (3)$$

但し、 $\theta_{re}$ は、同図に示すように、例えばU相コイルを基準として時計方向まわりに正回転する永久磁石（ロータ）の回転角度（電気角）である。この電気角は、ロータの回転位置を示す情報であり、当該ロータの実際の回転角度を示す機械角を $\theta_m$ とし、ロータの磁極数をpとしたときに、 $\theta_{re} = (p/2) \times \theta_m$ で表される。尚、以下の説明においては、特に明記するとき以外は、角度は電気角を表すものとする。

## 【0016】

また、電動モータ5は、上記ECU10に含まれた後述のフィードバック制御部によってフィードバック制御されており、さらにこのフィードバック制御ではd-q座標が用いられている。具体的には、上記d-q座標は、永久磁石による磁束の方向をd軸とし、このd軸に直交する方向をq軸と規定したものであり、上記磁石回転（回転界磁）と同期して回転する回転座標系である。そして、ECU10は、電動モータ5への印加電圧の指令値を決定する際に、まず上記（1）～（3）式に示した各相コイルでの電流指令値*i<sup>\*</sup>u*、*i<sup>\*</sup>v*、及び*i<sup>\*</sup>w*を、次の（4）及び（5）にそれぞれ表されるd軸電流指令値*i<sup>\*</sup>d*及びq軸電流指令値*i<sup>\*</sup>q*に変換し、これらの変換したd-q座標の電流指令値*i<sup>\*</sup>d*及び*i<sup>\*</sup>q*に基づき上記印加電圧指令値を決めている。このように、3相交流座標（静止座標）での電流指令値*i<sup>\*</sup>u*、*i<sup>\*</sup>v*、及び*i<sup>\*</sup>w*をd-q座標の電流指令値*i<sup>\*</sup>d*及び*i<sup>\*</sup>q*に変換することにより、モータ5の回転時でもECU10はその供給電流を直流量で制御可能となって、位相遅れの低減等を行いつつ、当該モータ5の駆動制御を高精度に実施して所望の操舵補助力を容易に発生させることができる。

$$i^*d = 0 \quad \text{--- (4)}$$

$$i^*q = -\sqrt{3/2} \times I^* \quad \text{--- (5)}$$

## 【0017】

また、電動モータ5のU相、V相、及びW相の各相コイルを実際に流れる電流については、後述の電流検出器にて例えばU相電流検出値*i<sub>u</sub>*及びV相電流検出値*i<sub>v</sub>*が検出されて、それらの検出値*i<sub>u</sub>*及び*i<sub>v</sub>*を下記の（6）及び（7）式に代入することでd-q座標に変換した後のd軸電流検出値*i<sub>d</sub>*及びq軸電流検出値*i<sub>q</sub>*が求められるようになっている。そして、ECU10では、後に詳述するように、上記d軸電流指令値*i<sup>\*</sup>d*及びq軸電流指令値*i<sup>\*</sup>q*とd軸電流検出値*i<sub>d</sub>*及びq軸電流検出値*i<sub>q</sub>*とを用いたフィードバック制御が行われる。

$$i_d = \sqrt{2} \{ i_v \times \sin \theta_{re} - i_u \times \sin (\theta_{re} - 2\pi/3) \} \quad \text{--- (6)}$$

$$i_q = \sqrt{2} \{ i_v \times \cos \theta_{re} - i_u \times \cos (\theta_{re} - 2\pi/3) \} \quad \text{--- (7)}$$

## 【0018】

## [ECUの構成及び動作]

図3は、図1に示したECUの構成例を示すブロック図である。図に示すように、上記ECU10には、上記トルクセンサ3からのトルク信号T<sub>s</sub>を入力する位相補償器13と、マイクロコンピュータ（以下、“マイコン”と略称する。）100と、このマイコン100からの指示に従って上記電動モータ5をPWM信号にて駆動するハードウェアにより構成されたモータ駆動部とが設けられている。このモータ駆動部には、マイコン100に接続された3相PWM変調部31と、この3相PWM変調部31と駆動対象の電動モータ5の各ステータ巻線（U、V、W相の各コイル）との間に接続されたモータ駆動回路32とが設けられている。

また、上記モータ駆動部は、モータ駆動回路32と上記3相コイルのうち、例えばV相コイル及びU相コイルに供給される電流をそれぞれ検出するV相電流検出器33及びU相電流検出器34と、電動モータ5側に設けられ、レゾルバなどにより構成された位置検出センサ51からのセンサ出力（ロータ回転に応じた信号S<sub>r</sub>）を基に上記電気角を検出するロータ角度位置検出器35とを備えており、図に点線にて囲んで示すように、当該モータ駆動部とマイコン100の一部分とで電動モータ5をフィードバック制御する上記フィードバック制御部200を構成している。また、上記位置検出センサ51とロータ角度位置検出器35とが、電動モータ5の回転位置情報（電気角）を取得する回転位置情報取得手段を構成している。

## 【0019】

上記マイコン100には、その内部に設けられた不揮発性のメモリ（図示せず）に予め格納されているプログラムを実行することにより、モータ制御に必要な所定の演算処理を行う複数の機能ブロックが設けられている。すなわち、このマイコン100には、図3に示すように、目標電流値演算部14、回転方向指定部15、収敛性補正部16、加算器1

7、磁界歪み補償部18、電流高次歪み補償部19、ロータ角速度演算部20、加算器21、22、減算器23、24、d軸電流P/I制御部25、q軸電流P/I制御部26、d-q/3相交流座標変換部27、符号反転加算器28、3相交流/d-q座標変換部29、及び正弦波ROMテーブル30が含まれており、車速センサ9からの車速信号Vs等の入力信号を基に所望の操舵補助力を決定し、この決定した操舵補助力に対応した出力（指示）信号を上記モータ駆動部に与えるモータ制御部を構成している。

また、このモータ制御部では、上記磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19を有するトルクリップル補償決定部101が設けられており、この補償決定部101の演算結果をモータ駆動部への指示信号に反映させることにより、後に詳述するように、電動モータ5内に形成される磁界の歪みに起因するトルクリップルと当該モータ5を流れる電流の高次成分に起因するトルクリップルとを低減できるようになっている。さらに、ロータ角速度演算部20が、上述の回転位置情報取得手段からの回転位置情報を基に電動モータ5の回転速度を検出する回転速度検出手段を構成している。

#### 【0020】

上記のように構成されたECU 10では、トルクセンサ3から上記トルク検出信号Tsを入力すると、上記位相補償器13がそのトルク検出信号Tsに位相補償を施してマイコン100の目標電流値演算部14に出力する。また、このECU 10は、上記車速センサ9から所定のサンプリング周期で出力される車速信号Vsを入力しており、その入力した車速信号Vsは、マイコン100の目標電流値演算部14及び収斂性補正部16に与えられている。さらに、ECU 10では、位置検出センサ51からセンサ信号Srがロータ角度位置検出器35に入力されると、このロータ角度位置検出器35は入力したセンサ信号Srに基づいて電動モータ5の永久磁石（ロータ）の回転位置、つまり上記電気角θreを検出する。そして、ロータ角度位置検出器35は、検出した電気角θreを示す角度信号をマイコン100の磁界歪み補償部18、電流高次歪み補償部19、ロータ角速度演算部20、及び正弦波ROMテーブル30に出力する。

#### 【0021】

上記目標電流値演算部14は、位相補償後のトルク検出信号Tsと車速信号Vsに基づいて、電動モータ5に供給すべき供給電流の値である目標電流値Itを求める。詳細には、この演算部14には、アシストマップと呼ばれる、操舵軸2でのトルク、このトルクに応じて所望の操舵補助力を発生させるための上記目標電流値It、及び車速の関係を示したテーブルが予め格納されている。そして、当該演算部14は上記トルク検出信号Ts及び車速信号Vsの各値を入力パラメータとして、上記テーブルを参照することにより、目標電流値Itを取得し、回転方向指定部15及び加算器17に出力する。

また、この目標電流値Itは、上述の（5）式にて示されたq軸電流指令値i\*qに相当するものであり、モータ動力によるアシスト方向を示す符号を有している。つまり、目標電流値Itの符号は、モータロータの回転方向を指定しており、例えば正及び負の場合にそれぞれ操舵部材1での右方向操舵及び左方向操舵を補助するように電動モータ5を回動させることを示している。

#### 【0022】

上記回転方向指定部15は、目標電流値演算部14から入力した目標電流値Itの符号に基づきロータ回転方向を判別し、その回転方向を指定する方向信号Sdirを生成して収斂性補正部16に出力する。この収斂性補正部16には、上記車速信号Vsと、方向信号Sdirと、上記ロータ角速度演算部20がロータ角速度位置検出器35から入力した電気角θreを基に算出したロータ角速度ωreとが入力されており、当該補正部16はこれらの入力信号を用いた所定演算を行うことにより、車両収斂性を確保するための補償電流値icを求める。そして、この補償電流値icは、加算器17にて上記目標電流値Itに加算され、加算器17は、その加算結果をq軸基本電流指令値i\*q0として出力する。

上記q軸基本電流指令値i\*q0は、所望の操舵補助力を発生するためのモータ負荷（つまり、電動モータ5が発生すべきトルク）に対応する供給電流の基本的な指令値（目標電流値）であり、トルクリップル補償決定部101の磁界歪み補償部18及び電流高次歪み

補償部19に同時に与えられるとともに、加算器22にも出力されて上記磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19での演算結果が反映されるよう加算される。

一方、d軸方向の電流はトルクに関与しないことから、そのd軸電流の基本的な指令値であるd軸基本電流指令値*i*\*d0の値は“0”であり、*i*\*d0=0として加算器21に設定入力されている。

#### 【0023】

上記磁界歪み補償部18は、ロータ角度位置検出器35からの電動モータ5の回転位置情報としての電気角θ<sub>re</sub>と、加算器17からのq軸基本電流指令値*i*\*q0とを用いて、そのモータ5内に形成される磁界の歪みに起因するトルクリップルを抑制するための磁界歪み用の補償値を決定している。つまり、磁界歪み補償部18は、上記q軸基本電流指令値*i*\*q0にて指令される電流が電動モータ5の各相コイルに供給されたときに、各相コイルに誘起する誘導起電力波形での理想波形に対する歪み（モータ5内の磁界の歪み）に起因してモータ出力トルクに表れるトルクリップルを予期して、予期したトルクリップルが抑制されるよう当該q軸基本電流指令値*i*\*q0を変更するための電流の補償値をd軸電流及びq軸電流毎に算出し*d*軸電流補償値△*i*d1及びq軸電流補償値△*i*q1として決定している（詳細は後述）。そして、磁界歪み補償部18は、対応する加算器21及び22に定めた磁界歪み用のd軸電流補償値△*i*d1及びq軸電流補償値△*i*q1を出力する。

また、この磁界歪み補償部18から出力されるd軸電流補償値△*i*d1及びq軸電流補償値△*i*q1は、後に詳述するように、電動モータ5を含んだ後述の電流制御系の周波数特性に依存するゲイン低下及び位相遅れが極力生じないように補正されている。

#### 【0024】

また、上記電流高次歪み補償部19は、上述の電気角θ<sub>re</sub>及びq軸基本電流指令値*i*\*q0を用いて、そのモータ5を流れる電流の所定の高次成分に起因するトルクリップルを打ち消すための電流高次成分用の補償値を決定している。つまり、電流高次歪み補償部19は、上記q軸基本電流指令値*i*\*q0にて指令される電流が電動モータ5の各相コイルに供給されたときに、各相コイルを流れる電流の所定の高次成分によって発生するトルクリップルを予期して、予期したトルクリップルが打ち消されるよう当該q軸基本電流指令値*i*\*q0を変更するための電流の補償値をd軸電流及びq軸電流毎に算出し*d*軸電流補償値△*i*d2及びq軸電流補償値△*i*q2として決定している（詳細は後述）。そして、電流高次歪み補償部19は、対応する加算器21及び22に定めた電流高次成分用のd軸電流補償値△*i*d2及びq軸電流補償値△*i*q2を出力する。

また、電流高次歪み補償部19から出力されるd軸電流補償値△*i*d2及びq軸電流補償値△*i*q2は、後に詳述するように、電動モータ5を含んだ上述の電流制御系の周波数特性に依存するゲイン低下及び位相遅れが極力生じないように補正されている。

#### 【0025】

上記加算器21及び22は、対応するd軸電流及びq軸電流毎に、トルクリップル補償決定部101からの補償値を基に操舵部材1の操作に応じて決定された目標電流値を補正する補正手段を構成している。

具体的には、上記加算器21では、下記の（8）式に示すように、当該加算器21に設定されたd軸基本電流指令値*i*\*d0と、磁界歪み補償部18からの磁界歪み用のd軸電流補償値△*i*d1と、電流高次歪み補償部19からの電流高次成分用のd軸電流補償値△*i*d2との和を求ることにより、トルクリップル補償決定部101の演算結果を反映した後のd軸電流指令値*i*\*dが算出されている。そして、加算器21は、算出したd軸電流指令値*i*\*dをフィードバック制御部200の減算器23に出力する。

また、加算器22では、下記の（9）式に示すように、上記加算器17からのq軸基本電流指令値*i*\*q0と、磁界歪み補償部18からの磁界歪み用のq軸電流補償値△*i*q1と、電流高次歪み補償部19からの電流高次成分用のq軸電流補償値△*i*q2との和を求ることにより、トルクリップル補償決定部101の演算結果を反映した後のq軸電流指令値*i*\*qが算出されている。そして、加算器22は、算出したq軸電流指令値*i*\*qをフィードバック制御部200の減算器24に出力する。

$$i^* d = i^* d_0 + \Delta i d_1 + \Delta i d_2 \quad \text{--- (8)}$$

$$i^* q = i^* q_0 + \Delta i q_1 + \Delta i q_2 \quad \text{--- (9)}$$

### 【0026】

上記減算器23には、加算器21からのd軸電流指令値*i<sup>\*</sup>d*に加えて、電動モータ5に実際に供給されている電流のd軸電流に換算した後のd軸電流検出値*i<sub>d</sub>*が3相交流/d-q座標変換部29から入力されている。同様に、上記減算器24には、加算器22からのq軸電流指令値*i<sup>\*</sup>q*に加えて、電動モータ5に実際に供給されている電流のq軸電流に換算した後のq軸電流検出値*i<sub>q</sub>*が3相交流/d-q座標変換部29から入力されている。

詳細にいえば、3相交流/d-q座標変換部29には、上記V相電流検出器33及びU相電流検出器34によってそれぞれ検出されたV相電流検出値*i<sub>v</sub>*及びU相電流検出値*i<sub>u</sub>*が入力されている。さらに、この変換部29には、上記検出電流が流されているときの上記電気角θ<sub>re</sub>のsin値が正弦波ROMテーブル30から入力されている。この正弦波ROMテーブル30は、角度θとその角度θのsin値とを互いに関連付けて記憶しており、上記ロータ角度位置検出器35から電気角θ<sub>re</sub>を入力したときにそのsin値を上記d-q/3相交流座標変換部27及び3相交流/d-q座標変換部29に直ちに出力するようになっている。

そして、この3相交流/d-q座標変換部29は、入力したU相電流検出値*i<sub>u</sub>*、V相電流検出値*i<sub>v</sub>*、及びsin値と、上述の(6)及び(7)式とを用いて、上記d軸電流検出値*i<sub>d</sub>* ( $=\sqrt{2} \{ i_v \times \sin \theta_{re} - i_u \times \sin(\theta_{re} - 2\pi/3) \}$ ) 及びq軸電流検出値*i<sub>q</sub>* ( $=\sqrt{2} \{ i_v \times \cos \theta_{re} - i_u \times \cos(\theta_{re} - 2\pi/3) \}$ ) を算出して対応する減算器23、24に出力する。

### 【0027】

また、上記減算器23は、入力したd軸電流指令値*i<sup>\*</sup>d*とd軸電流検出値*i<sub>d</sub>*とを減算することにより、これらの入力値の偏差であるd軸電流偏差*e<sub>d</sub>* ( $= i^* d - i_d$ ) を求めている。同様に、減算器24は、入力したq軸電流指令値*i<sup>\*</sup>q*とq軸電流検出値*i<sub>q</sub>*とを減算することにより、これらの入力値の偏差であるq軸電流偏差*e<sub>q</sub>* ( $= i^* q - i_q$ ) を求めている。そして、これらの減算器23、24は、求めたd軸電流偏差*e<sub>d</sub>*及びq軸電流偏差*e<sub>q</sub>*をd軸電流PI制御部25及びq軸電流PI制御部26にそれぞれ出力する。

上記d軸電流PI制御部25及びq軸電流PI制御部26は、次の(10)及び(11)式に、対応する減算器23、24からのd軸電流偏差*e<sub>d</sub>*及びq軸電流偏差*e<sub>q</sub>*をそれぞれ代入することにより、d軸電圧指令値*v<sup>\*</sup>d*及びq軸電圧指令値*v<sup>\*</sup>q*を算出し、それら算出値をd-q/3相交流座標変換部27に出力する。

$$v^* d = K_p \{ e_d + (1/T_i) \int (e_d) dt \} \quad \text{--- (10)}$$

$$v^* q = K_p \{ e_q + (1/T_i) \int (e_q) dt \} \quad \text{--- (11)}$$

但し、上記K<sub>p</sub>及びT<sub>i</sub>は、それぞれ比例ゲイン及び積分時間であり、モータ特性などに応じてd軸電流PI制御部25及びq軸電流PI制御部26に予め設定された値である。

### 【0028】

上記d-q/3相交流座標変換部27には、d軸電流PI制御部25からのd軸電圧指令値*v<sup>\*</sup>d*、q軸電流PI制御部26からのq軸電圧指令値*v<sup>\*</sup>q*、及び正弦波ROMテーブル30からのsin値が入力されている。そして、この変換部27は、次に示す(12)及び(13)式を用いて、d-q座標上の印加電圧指令値である上記d軸電圧指令値*v<sup>\*</sup>d*及びq軸電圧指令値*v<sup>\*</sup>q*を、3相交流座標上の同指令値であるU相電圧指令値*v<sup>\*</sup>u*とV相電圧指令値*v<sup>\*</sup>v*とに変換して、上記3相PWM変調部31に出力する。また、この変換部27の出力値は符号反転加算器28に入力されるようになっており、この符号反転加算器28は下記の(14)式を用いて、上記のU相電圧指令値*v<sup>\*</sup>u*及びV相電圧指令値*v<sup>\*</sup>v*からW相電圧指令値*v<sup>\*</sup>w*を求めて、3相PWM変調部31に出力する。

$$v^* u = \sqrt{(2/3)} \{ v^* d \times \cos \theta_{re} - v^* q \times \sin \theta_{re} \} \quad \text{--- (12)}$$

$$v^* v = \sqrt{(2/3)} \{ v^* d \times \cos(\theta_{re} - 2\pi/3) - v^* q \times \sin(\theta_{re} - 2\pi/3) \} \quad \text{--- (13)}$$

$$v^* w = -v^* u - v^* v$$

— (14)

## 【0029】

上記3相PWM変調部31は、上記のU相電圧指令値 $v^* u$ 、V相電圧指令値 $v^* v$ 、及びW相電圧指令値 $v^* w$ にそれぞれ対応したデューティ比のPWM信号 $S_u$ 、 $S_v$ 、及び $S_w$ を生成して、モータ駆動回路32に出力する。

上記モータ駆動回路32は、MOSFETなどの電力用スイッチング素子を用いたブリッジ回路を有するPWM電圧形インバータを含んだものであり、各スイッチング素子を上記PWM信号 $S_u$ 、 $S_v$ 、及び $S_w$ に従ってオン／オフ動作させることにより、電動モータ5のU相、V相、及びW相の各相コイル（図2）にバッテリ11（図1）からの電圧が印加される。これにより、電動モータ5では、その各相コイルに電流が流れて、当該モータ5はその電流に応じたトルク $T_m$ を生じ操舵補助力として上記操舵機構に付与する。また、このように電動モータ5が駆動されると、フィードバック制御部200では、上記d軸電流検出値 $i_d$ 及びq軸電流検出値 $i_q$ がそれぞれd軸電流指令値 $i^* d$ 及びq軸電流指令値 $i^* q$ に等しくなるように当該モータ5をフィードバック制御することで所望の操舵補助力にて操舵補助が行われる。

## 【0030】

## [電流制御系の構成及びその周波数特性]

また、本実施形態では、図3において、上記フィードバック制御部200と、その制御対象の電動モータ5、及び位置検出センサ51とにより、フィードバックループを有する上記電流制御系が構成されている。この電流制御系では、上記モータ5内に設置されたコイルのインピーダンスなどに規定される周波数特性を有している。また、電流制御系では、d軸電流指令値 $i^* d$ 及びd軸電流検出値 $i_d$ をそれぞれ入力及び出力とするd軸電流のフィードバックループと、q軸電流指令値 $i^* q$ 及びq軸電流検出値 $i_q$ をそれぞれ入力及び出力とするq軸電流のフィードバックループとのいずれの閉ループの場合も、その伝達関数に対するボード線図は、例えば図6にて示されるものとなる。すなわち、この電流制御系では、実用的な周波数範囲において、周波数が増大するにつれて、図6の実線に示すように、ゲインが1(dB=0)から低下する。また、位相遅れは、同図に点線にて示すように、周波数が増大するにつれて、大きくなる。このような電流制御系の周波数特性の影響を抑えるために、上記トルクリップル補償決定部101では、磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19の各部において、図6に実線及び点線にて示したデータがテーブル化されて、後述の周波数特性マップとして保持されており、各部の出力補償値は、当該周波数特性に依存するゲイン低下及び位相遅れが極力生じないように補正されている。

## 【0031】

## [磁界歪み補償部の構成及びその動作]

図4は、図3に示した磁界歪み補償部の具体的な構成例を示すブロック図である。図に示すように、上記磁界歪み補償部18には、周波数算出部36、ゲイン・位相決定部37、減算器38、磁界歪み補償値決定部39、振幅決定部40、修正率算出部41、及び乗算器42、43の機能ブロックが設定されており、マイコン100がプログラムを実行することにより、上記ブロックは各自所定の演算処理を行うようになっている。また、上記周波数算出部36、ゲイン・位相決定部37、及び修正率算出部41が、電動モータ5（図3）の回転速度に基づいて、上記電流制御系の周波数特性に依存するゲイン低下を補償するためのゲイン補償値を求めるゲイン補償演算手段を構成している。また、周波数算出部36とゲイン・位相決定部37とは、同モータ5の回転速度に基づいて、上記電流制御系の周波数特性に依存する位相遅れを補償するための位相補償値を求める位相補償演算手段を兼用している。

## 【0032】

具体的にいえば、上記周波数算出部36は、ロータ角速度演算部20から電動モータ5の電気角換算の回転角速度である上記ロータ角速度 $\omega_{re}$ を入力している。そして、この周波数算出部36は、入力したロータ角速度 $\omega_{re}$ を次の（15）式に代入することにより、モータ出力に表れる磁界歪みに起因するトルクリップルの周波数 $f$ を算出する。また、こ

の周波数  $f$  は、電流高次成分歪みに起因するトルクリップルの基本周波数である。

$$f = S \times \omega_{re} / (2\pi) \quad \text{--- (15)}$$

但し、 $S$  は、電動モータ 5 内のスロット数である。

### 【0033】

上記ゲイン・位相決定部 37 には、上記ボード線図（図 6）に示した上記電流制御系の周波数特性に対応した周波数特性マップ 37a（すなわち、図 6 に実線及び点線にて示した周波数とゲイン及び位相との関係を示すデータ）が保持されている。そして、このゲイン・位相決定部 37 は、周波数算出部 36 から上記周波数  $f$  を入力したときに、周波数特性マップ 37a を参照して、入力した周波数  $f$  に応じた電流制御系のゲイン  $G$  及び位相差  $\Delta\theta_e$  を求めて、修正率算出部 41 及び減算器 38 にそれぞれ出力する。また、上述のように、電流制御系では、周波数が増大するにつれて（つまり、ロータ角速度  $\omega_{re}$ 、ひいては電動モータ 5 の回転速度が速くなるにつれて）、ゲインが 1 から低下し位相遅れが大きくなる。

### 【0034】

上記減算器 38 は、上記ロータ角度位置検出器 35（図 3）から電気角  $\theta_{re}$  を入力するとともに、ゲイン・位相決定部 37 からの位相補償値としての位相差  $\Delta\theta_e$  を入力しており、電気角  $\theta_{re}$  から位相差  $\Delta\theta_e$  を減算処理している。そして、減算器 38 は、その減算処理結果である修正電気角  $\theta_{mre}$  ( $= \theta_{re} - \Delta\theta_e$ ) を磁界歪み補償値決定部 39 に出力する。このように、減算器 38 が、位相差  $\Delta\theta_e$  を用いて、検出された電気角  $\theta_{re}$  を修正することにより、上記電流制御系の周波数特性に依存する位相遅れを補償することができる。

### 【0035】

上記磁界歪み補償値決定部 39 には、上記電気角と、d 軸電流及び q 軸電流毎の磁界歪み補償電流成分の値との関係をテーブル化した磁界歪み補償マップ 39a が格納されており、この磁界歪み補償マップ 39a を参照することで、当該補償値決定部 39 は入力した修正電気角  $\theta_{mre}$  に対応する磁界歪み用の d 軸電流単位補償値  $\Delta i_{d10}$  及び q 軸電流単位補償値  $\Delta i_{q10}$  を決定している。

### 【0036】

以下、上記磁界歪み補償マップ 39a の作成方法について、具体的に説明する。

電動モータ 5 を無負荷運転したときに当該モータ 5 内に形成される磁界の歪み、つまり無負荷誘導起電力波形がその理想波形に歪みを生じている場合に、各相コイルに正弦波電流である電流  $i_u$ 、 $i_v$ 、 $i_w$  を供給すると、そのモータ出力には磁界歪みに起因するトルクリップルが生じる。ここで、無負荷誘導起電力の各相コイルでの瞬時値  $e_{0u}$ 、 $e_{0v}$ 、 $e_{0w}$  が既知であれば、モータ 5 の出力トルクを一定値（例えば 1 [Nm]）とし上記磁界歪みに起因するトルクリップルを生じさせないような各相コイルの電流  $i_{0u}$ 、 $i_{0v}$ 、 $i_{0w}$  を決定することができる。例えば、上記出力トルクを一定値  $T$  としたときに、そのような各相コイルの電流  $i_{0u}$ 、 $i_{0v}$ 、 $i_{0w}$  は、次の（16）、（17）、及び（18）式にてそれぞれ算出することができる。

$$i_{0u} = \{ (e_{0u} - e_{0v}) + (e_{0u} - e_{0w}) \} \times T / \{ (e_{0u} - e_{0v})^2 + (e_{0u} - e_{0w})^2 + (e_{0w} - e_{0v})^2 \} \quad \text{--- (16)}$$

$$i_{0v} = \{ T - (e_{0u} - e_{0w}) \times i_{0u} \} / (e_{0v} - e_{0w}) \quad \text{--- (17)}$$

$$i_{0w} = \{ T - (e_{0u} - e_{0v}) \times i_{0u} \} / (e_{0w} - e_{0v}) \quad \text{--- (18)}$$

また、（16）～（18）式で算出される各相コイルの電流  $i_{0u}$ 、 $i_{0v}$ 、 $i_{0w}$  を、電気角  $\theta$  を変数とする次の（19）及び（20）式によって d-q 座標上の値に変換することにより、上記磁界歪みに起因するトルクリップルを生じさせずに出力トルクを一定値  $T$  とするような d 軸電流値  $i_{0d}$  及び q 軸電流値  $i_{0q}$  を算出することができる。

$$i_{0d} = \sqrt{2} \{ i_{0v} \times \sin \theta - i_{0u} \times \sin (\theta - 2\pi/3) \} \quad \text{--- (19)}$$

$$i_{0q} = \sqrt{2} \{ i_{0v} \times \cos \theta - i_{0u} \times \cos (\theta - 2\pi/3) \} \quad \text{--- (20)}$$

### 【0037】

上記のように、d 軸電流値  $i_{0d}$  及び q 軸電流値  $i_{0q}$  を算出することができるので、磁界

歪み補償マップ39aを次のようにして作成することができる。

まず、図7に示すように、電動モータ5の各相コイルでの無負荷誘導起電力（誘起電圧）について、そのモータ5の電気角の値が変化したときでの瞬時値 $e_{0u}$ 、 $e_{0v}$ 、 $e_{0w}$ の各実測データを取得しておく。そして、これらの各実測データを用いて、モータ5が上記磁界歪みに起因するトルクリップルを生じさせることなく単位トルク（1[Nm]）を出力するのに必要なd軸電流値 $i_{0d1}$ 及びq軸電流値 $i_{0q1}$ を上述の（16）～（20）式により求める。さらに、無負荷誘導起電力波形が歪んでいない場合に当該モータ5が上記単位トルクを出力するのに必要なd軸電流値 $i_{0d2}$ 及びq軸電流値 $i_{0q2}$ を求める（尚、この場合では、出力トルクはq軸電流に比例し、d軸電流は“0”とすればよいので、これらd軸電流値 $i_{0d2}$ 及びq軸電流値 $i_{0q2}$ は上述の各実測データに所定演算を行うことにより容易に求めることができる。）。そして、電気角の値毎に、上記d軸電流値 $i_{0d1}$ とd軸電流値 $i_{0d2}$ との差を求めて上述のd軸電流単位補償値 $\Delta i_{d10}$ （= $i_{0d1} - i_{0d2}$ ）とし、かつ上記q軸電流値 $i_{0q1}$ とq軸電流値 $i_{0q2}$ との差を求めて上述のq軸電流単位補償値 $\Delta i_{q10}$ （= $i_{0q1} - i_{0q2}$ ）として、これらの電気角とd軸電流単位補償値 $\Delta i_{d10}$ 及びq軸電流単位補償値 $\Delta i_{q10}$ とを対応付ければよい。この結果、例えば図8に示すように、電気角と、この電気角に応じたd軸電流及びq軸電流に変換した後の磁界歪みを抑制可能な電流成分である上記磁界歪み補償電流成分の値とを示す電流波形を得ることができ、これらのデータを対応付けたテーブルを磁界歪み補償マップ39aとして作成することができる。

### 【0038】

上記磁界歪み補償値決定部39は、上述のように作成された磁界歪み補償マップ39aを参照することにより、減算器38から入力した修正電気角 $\theta_{mre}$ に対応するd軸電流単位補償値 $\Delta i_{d10}$ 及びq軸電流単位補償値 $\Delta i_{q10}$ を決定し、振幅決定部40に出力する。

上記振幅決定部40には、磁界歪み補償値決定部39からのd軸電流単位補償値 $\Delta i_{d10}$ 及びq軸電流単位補償値 $\Delta i_{q10}$ に加えて、加算器17（図3）からの所望の操舵補助力に相当するq軸基本電流指令値 $i^*_{q0}$ が入力されている。そして、振幅決定部40は、入力したq軸基本電流指令値 $i^*_{q0}$ を基に単位トルク当たりのd軸電流単位補償値 $\Delta i_{d10}$ 及びq軸電流単位補償値 $\Delta i_{q10}$ に対する乗算値を決定し、それらの乗算処理を行うことにより、上記所望の操舵補助力に応じたd軸電流補償値 $\Delta i_{d11}$ 及びq軸電流補償値 $\Delta i_{q11}$ を求めている。振幅決定部40は、求めたd軸電流補償値 $\Delta i_{d11}$ 及びq軸電流補償値 $\Delta i_{q11}$ を乗算器42及び43にそれぞれ出力する。

### 【0039】

また、上記修正率算出部41には、ゲイン・位相決定部37が決定した上記電流制御系のゲインGが入力されており、この修正率算出部41は当該ゲインGの逆数 $1/G$ を算出し上述のゲイン補償値としての修正率 $R_m$ を求める。そして、修正率算出部41は、修正率 $R_m$ を乗算器42及び43に出力する。

上記乗算器42は、振幅決定部40からのd軸電流補償値 $\Delta i_{d11}$ に修正率算出部41からの修正率 $R_m$ を乗じることにより、上記磁界歪み補償用のd軸電流補償値 $\Delta i_{d1}$ を求めて加算器21（図3）に出力する。同様に、乗算器43は、振幅決定部40からのq軸電流補償値 $\Delta i_{q11}$ に修正率算出部41からの修正率 $R_m$ を乗じることにより、上記磁界歪み補償用のq軸電流補償値 $\Delta i_{q1}$ を求めて加算器22（図3）に出力する。このように、乗算器42及び43が、修正率 $R_m$ を用いて、d軸電流補償値 $\Delta i_{d11}$ 及びq軸電流補償値 $\Delta i_{q11}$ を修正することにより、上記電流制御系の周波数特性に依存するゲイン低下を補償することができる。

### 【0040】

#### [電流高次歪み補償部の構成及びその動作]

図5は、図3に示した電流高次歪み補償部の具体的な構成例を示すブロック図である。図に示すように、電流高次歪み補償部19には、周波数算出部36、ゲイン・位相決定部37、減算器38、修正率算出部41、電流高次歪み補償値決定部44、及び乗算器45、46の機能ブロックが設定されており、マイコン100がプログラムを実行することに

より、上記ブロックは各々所定の演算処理を行うようになっている。また、これらの機能ブロックのうち、周波数算出部36、ゲイン・位相決定部37、減算器38、及び修正率算出部41は、上記磁界歪み補償部18のものと同一演算処理を実施するよう構成されており、上記電流制御系の周波数特性に依存する位相遅れ及びゲイン低下を補償するための位相補償値 $\Delta\theta_e$ 及びゲイン補償値 $R_m$ を算出するようになっている。

#### 【0041】

上記電流高次歪み補償値決定部44は、上記q軸基本電流指令値 $i^*q_0$ と、所定の高次成分として例えれば5次、7次、11次、及び13次成分の各1次成分に対するゲインとの関係をテーブル化した電流高次歪みマップ44a、及び上記所定の高次成分とこれらの各高次成分における1次成分に対する位相ずれを補償するための修正値との関係をテーブル化した位相修正マップ44bを保持している。そして、この電流高次歪み補償値決定部44は、減算器38から上記修正電気角 $\theta_{mre}$ 及び加算器17(図3)からq軸基本電流指令値 $i^*q_0$ を入力したときに、電流高次歪みマップ44a及び位相修正マップ44bを参照することにより、電流高次歪み用のd軸電流基本補償値 $\Delta i_{d21}$ 及びq軸電流基本補償値 $\Delta i_{q21}$ を決定している。

#### 【0042】

ここで、電流高次歪み補償マップ44a及び位相修正マップ44bの作成方法について、具体的に説明する。

電動モータ5では、図2に示したU相、V相、W相の各相コイルの抵抗値が僅かに相異なっていたり、モータ駆動回路32(図3)がバッテリ(図1)からの直流をチョッパすることで正弦波状の交流を各相コイルに与えていたり、同駆動回路32内の上記ブリッジ回路を構成する各スイッチング素子での短絡を防ぐために微少なデッドタイムを設けて、これらのスイッチング素子を駆動しているなどの要因によって、各相コイルを流れる電流では正弦波(基本波)電流成分に第5、第7、第11、及び第13高調波等の高調波電流成分が重畠している。つまり、モータ5では、上述の要因により、その誘起電圧に例えば図9に示すような上記所定の高次成分が含まれており、各相コイルを流れる電流にも歪みをもつ磁界の回転による同じ高次成分電流が加わって基本波形(理想波形)に対して歪んだものとなる。それ故、各相コイルを流れる電流の実測データを予め取得するとともに、その取得した電流値に重畠する高次成分の各実測値を把握し、それらの各高次成分の実測値に基づいて上記加算器21、22での加算処理で各高次成分の電流が相殺されるようd-q座標に変換した後の高次成分毎の補償値を決定すればよい。すなわち、上記d軸電流基本補償値 $\Delta i_{d21}$ 及びq軸電流基本補償値 $\Delta i_{q21}$ は、下記の(21)及び(22)式にてそれぞれ示すように、第5次成分の電流を打ち消すための補償値 $\Delta i_{d2-5}$ 、 $\Delta i_{q2-5}$ と、第7次成分の電流を打ち消すための補償値 $\Delta i_{d2-7}$ 、 $\Delta i_{q2-7}$ と、第11次成分の電流を打ち消すための補償値 $\Delta i_{d2-11}$ 、 $\Delta i_{q2-11}$ と、第13次成分の電流を打ち消すための補償値 $\Delta i_{d2-13}$ 、 $\Delta i_{q2-13}$ とに分けることができる。

$$\Delta i_{d21} = \Delta i_{d2-5} + \Delta i_{d2-7} + \Delta i_{d2-11} + \Delta i_{d2-13} \quad (21)$$

$$\Delta i_{q21} = \Delta i_{q2-5} + \Delta i_{q2-7} + \Delta i_{q2-11} + \Delta i_{q2-13} \quad (22)$$

#### 【0043】

また、上記所定の電流高次成分の各重畠割合は、所望の操舵補助力であるモータ負荷(出力トルク)、つまり上記q軸基本電流指令値 $i^*q_0$ に応じて変化するものであり、各高次成分の電流位相もまたq軸基本電流指令値 $i^*q_0$ に応じて1次成分の電流位相に対しずれを生じる。さらに、第5次及び第7次の電流高次成分は、電動モータ5の出力トルクでは第6次のトルク高次成分として表れることから、上記第5次電流用の補償値 $\Delta i_{d2-5}$ 、 $\Delta i_{q2-5}$ 及び第7次電流用の補償値 $\Delta i_{d2-7}$ 、 $\Delta i_{q2-7}$ は、次の(23)～(26)式でそれぞれ示される。

$$\Delta i_{d2-5} = i_5 (i^*q_0) \times \sin [6 \{ \theta_{re} + \theta_5 (i^*q_0) \}] \quad (23)$$

$$\Delta i_{q2-5} = i_5 (i^*q_0) \times \cos [6 \{ \theta_{re} + \theta_5 (i^*q_0) \}] \quad (24)$$

$$\Delta i_{d2-7} = i_7 (i^*q_0) \times \sin [6 \{ \theta_{re} + \theta_7 (i^*q_0) \}] \quad (25)$$

$$\Delta i_{q2-7} = -i_7 (i^*q_0) \times \cos [6 \{ \theta_{re} + \theta_7 (i^*q_0) \}] \quad (26)$$

また、第11次及び第13次の電流高次成分は、電動モータ5の出力トルクでは第12次のトルク高次成分として表れることから、上記第11次電流用の補償値 $\Delta i_{d2-11}$ 、 $\Delta i_{q2-11}$ 及び第13次電流用の補償値 $\Delta i_{d2-13}$ 、 $\Delta i_{q2-13}$ は、次の(27)～(30)式で示される。

$$\Delta i_{d2-11} = i_{11}(i^*q_0) \times \sin [12 \{ \theta_{re} + \theta_{11}(i^*q_0) \}] \quad (27)$$

$$\Delta i_{q2-11} = i_{11}(i^*q_0) \times \cos [12 \{ \theta_{re} + \theta_{11}(i^*q_0) \}] \quad (28)$$

$$\Delta i_{d2-13} = i_{13}(i^*q_0) \times \sin [12 \{ \theta_{re} + \theta_{13}(i^*q_0) \}] \quad (29)$$

$$\Delta i_{q2-13} = -i_{13}(i^*q_0) \times \cos [12 \{ \theta_{re} + \theta_{13}(i^*q_0) \}] \quad (30)$$

#### 【0044】

上記の(23)～(30)式を用いることにより、第5、第7、第11、及び第13次電流用の各補償値をd軸電流及びq軸電流毎に算出することができるので、電流高次歪み補償マップ44a及び位相修正マップ44bを次のようにして作成することができる。

まず、電動モータ5の出力トルクが変化するようにその供給電流を変化させた場合での各電流高次成分における1次成分(基本波)に対する電流高次成分ゲインについて、その実測データを取得する。これにより、例えば図10に示すように、各電流高次成分毎のq軸基本電流指令値 $i^*q_0$ と電流高次ゲインとの関係を示すグラフを得ることができる。尚、この図において、各高次電流成分での4個のプロットは、電動モータ5での出力トルクを示しており、図の左から右側に向かって順に同出力トルクが1.0、2.0、3.0、及び4.0[Nm]の場合を示している。そして、作成したグラフに基づいて、例えば第5次電流成分の振幅に相当する上記(23)及び(24)式での $i_5(i^*q_0)$ の値と、q軸基本電流指令値 $i^*q_0$ の値とを対応付けたテーブルを電流高次歪み補償マップ44aとして作成することができる。

また、上記のように、出力トルク(モータ負荷)を変化させた場合でのモータ供給電流の測定波形に基づいて、その電流波形に含まれた基本波に対する各高次成分波の位相ずれの実測データを取得する。そして、その取得データを基に上記位相ずれを解消するための修正値、例えば第5次電流成分での修正値として上記(23)及び(24)式での $\theta_5(i^*q_0)$ を決定することができる。そして、この決定した修正値と、q軸基本電流指令値 $i^*q_0$ の値とを対応付けたテーブルを位相修正マップ44bとして作成することができる。

#### 【0045】

そして、電流高次歪み補償値決定部44は、ゲイン・位相決定部37からの位相補償値 $\Delta \theta_e$ にて修正された修正電気角 $\theta_{mre}$ が減算器38から入力され、かつ加算器17(図3)からq軸基本電流指令値 $i^*q_0$ が入力されると、上述のように作成された電流高次歪み補償マップ44a及び位相修正マップ44bを参照することにより、入力した修正電気角 $\theta_{mre}$ 及びq軸基本電流指令値 $i^*q_0$ に対応するd軸電流基本補償値 $\Delta i_{d21}$ 及びq軸電流基本補償値 $\Delta i_{q21}$ を決定する。そして、電流高次歪み補償値決定部44は、d軸電流基本補償値 $\Delta i_{d21}$ 及びq軸電流基本補償値 $\Delta i_{q21}$ を乗算器45及び46にそれぞれ出力して、これらの乗算器45及び46にて修正率算出部41からのゲイン補償値 $R_m$ が乗算されて、電流高次歪み用のd軸電流補償値 $\Delta i_{d2}$ 及びq軸電流補償値 $\Delta i_{q2}$ として対応する加算器21、22に出力される。

#### 【0046】

以上のように構成された本実施形態では、電流高次歪み補償部(トルクリップル補償決定手段)19が上記修正電気角 $\theta_{mre}$ (回転位置情報)とq軸基本電流指令値 $i^*q_0$ (目標電流値)とを用いて、上記q軸基本電流指令値 $i^*q_0$ にて指令される電流が電動モータ5の各相コイルに供給されたときに、そのモータ5を流れる電流の第5、第7、第11、及び第13次成分によって発生するトルクリップルを予期して、予期したトルクリップルが打ち消されるように当該q軸基本電流指令値 $i^*q_0$ を変更するための電流高次歪み用のd軸電流補償値 $\Delta i_{d2}$ 及びq軸電流補償値 $\Delta i_{q2}$ を決定している。また、磁界歪み補償部(トルクリップル補償決定手段)18が上記修正電気角 $\theta_{mre}$ とq軸基本電流指令値 $i^*q_0$ とを用いて、上記q軸基本電流指令値 $i^*q_0$ にて指令される電流が電動モータ5の各相

コイルに供給されたときに、当該モータ5内の磁界の歪みに起因してモータ出力トルクに表れるトルクリップルを予期して、予期したトルクリップルが抑制されるように当該q軸基本電流指令値*i<sup>\*</sup>q0*を変更するための磁界歪み用のd軸電流補償値*Δi<sub>d1</sub>*及びq軸電流補償値*Δi<sub>q1</sub>*を決定している。そして、加算器21及び22（補正手段）が、上述の（8）及び（9）式に示したように、決定されたd軸電流補償値*Δi<sub>d1</sub>*とd軸電流補償値*Δi<sub>d2</sub>*及びq軸電流補償値*Δi<sub>q1</sub>*とq軸電流補償値*Δi<sub>q2</sub>*とを用いて、対応するd軸電流及びq軸電流の指令値を変更し、フィードバック制御部（フィードバック制御手段）200がこれら変更された指令値に基づき電動モータ5を駆動している。この結果、上記目標電流値に基づく電流がモータ5に流されたときに、電流高次成分に起因するトルクリップル及び磁界歪みに起因するトルクリップルを抑制することができ、これらリップルによる操舵フィーリング低下を防ぐことができる。

#### 【0047】

また、本実施形態では、磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19の各部において、周波数算出部36、ゲイン・位相決定部37、及び修正率算出部41からなるゲイン補償演算手段が設けられ、この演算手段が算出したゲイン補償値（修正率*Rm*）により、磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19の各出力値が補正されている。これにより、上記電流制御系の周波数特性に従って、そのモータを流れる電流のゲインがモータ回転速度の増加に応じて低下するのを補償することができ、当該ゲイン低下に伴って操舵フィーリングが低下するのを抑制することができる。

#### 【0048】

また、本実施形態では、磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19の各部において、周波数算出部36及びゲイン・位相決定部37からなる位相補償演算手段が設けられ、この演算手段が算出した位相補償値（位相差*Δθe*）により、検出された電気角*θre*が修正されて、上記電流制御系の周波数特性に依存する位相遅れが補償されている。これにより、電動モータ5の回転速度が変化したときでも、モータ5での供給電流が上記電流制御系の周波数特性に従って、誘起電圧に対する位相遅れが発生するのを補償することができ、当該位相遅れに伴う操舵フィーリング低下を抑制することができる。

#### 【0049】

ここで、電動モータの具体的な出力トルクを示す図11を参照して、上記トルクリップル補償決定手段の効果について具体的に説明する。

フィードバック制御部200が、磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19の各出力値を用いずに上述の（8）及び（9）式での各第1項で示したd軸基本電流指令値*i<sup>\*</sup>d0*及びq軸基本電流指令値*i<sup>\*</sup>q0*を用いて電動モータ5を駆動したときには、図11の一点鎖線にて示すように、そのモータ出力トルクには大きいトルクリップルが表れて大幅に変動した。

また、フィードバック制御部200が、磁界歪み補償部18の出力値を用いたとき、つまり上記（8）及び（9）式での各第1及び第2項の和で指定される目標電流値を用いて電動モータ5を駆動したときには、そのモータ出力トルクのうち磁界歪みに起因するリップル分が排除されて、当該トルクの検出波形は同図の点線に示されるものとなった。

#### 【0050】

さらに、フィードバック制御部200が、磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19の各出力値を用いたとき、つまり上記（8）及び（9）式での各第1～第3項の和で指定される目標電流値を用いて電動モータ5を駆動したときには、上記磁界歪みに起因するリップル分に加え、上記第5、第7、第11、及び第13次電流成分に起因するリップル分も取り除かれる。詳細には、モータ出力トルクから上記（23）～（26）式にて求められる第6次のリップル分及び上記（27）～（30）式にて求められる第12次のリップル分が排除されて、当該トルクの検出波形は同図の実線に示すように、変動が極めて少ない安定したものとなった。すなわち、本実施形態では、図10に示したように、q軸基本電流指令値*i<sup>\*</sup>q0*（所望の操舵補助力を発生するためのモータ負荷）が大きくなるにつれて、その電動モータ5を流れる電流に電流高次成分が重畠し易く、その重畠した電流

高次成分に起因するトルクリップル分も増大して操舵フィーリングの低下を生じ易い装置において、上記トルクリップル分を大きく減衰させることができる。この結果、比較的大きいアシスト力で操舵補助を行う必要があるステアリング操作、例えば停止中の車両において、操向車輪のタイヤ角を変更する据え切り操作などのアシスト操作を安定した状態で行わせることができる。

#### 【0051】

尚、上記の説明では、操舵軸2に電動モータ5が減速機構4を介して連結されるコラムアシスト式の電動パワーステアリング装置に適用した場合を示したが、本発明は所定の電流高次成分に起因するトルクリップルを打ち消すための電流高次成分用の補償値を決定するトルクリップル補償決定手段を設けたものであればよい。具体的には、例えば電動モータ5がラックピニオン式伝達機構6のラック軸に連結されて、このラック軸の移動をアシストするラックアシスト式等の他のアシスト形式の装置にも適用することができる。

また、上記の説明では、所定の電流高次成分として、第5、第7、第11、及び第13次成分に起因するトルクリップルを打ち消すための補償値を決定する構成について説明したが、本発明はこれに限定されるものではなく、基本波（1次成分）に対し重畠され易い高調波電流成分、例えば図10に示したように第5次及び第7次電流成分を補償（相殺）するための補償値を決定する構成でもよい。

#### 【0052】

また、上記の説明では、トルクリップル補償決定部101の磁界歪み補償部18及び電流高次歪み補償部19内に一部の機能ロックを共用した上記ゲイン補償演算手段と位相補償演算手段とを設けた場合について説明したが、本発明はこれに限定されるものではない。例えば上記の演算手段をトルクリップル補償決定部101の各補償部18、19内に設けることなく、当該補償決定部101とフィードバック制御部200との間に配置し、各補償部18、19がロータ角度位置検出器35からの電気角 $\theta_{re}$ と、加算器22からのq軸基本電流指令値 $i^* q_0$ とを用いて磁界歪み用及び電流高次歪み用の補償値をそれぞれ決定し、これらの決定値を上記ゲイン補償演算手段が求めたゲイン補償値と位相補償演算手段が求めた位相補償値とで補正してフィードバック制御部200に指令値として入力させる構成でもよい。

#### 【0053】

また、上記の説明では、例えば電流高次歪み補償値決定部44内に電流高次歪み補償マップ44aを格納する構成について説明したが、上記（21）～（30）式に示した数式をマイコン100内に記憶させ、同決定部44がこれらの数式を用いて演算することで補償値を決定する構成でもよい。

また、上記の説明では、電動モータ5に3相ブラシレスモータを使用した場合について説明したが、本発明の電動モータはこれに限定されるものではなく、3相以外の相数のブラシレスモータやブラシ付きの直流モータなどの他の形式のモータを使用した装置にも適用することができる。

#### 【図面の簡単な説明】

#### 【0054】

【図1】本発明の一実施形態に係る電動パワーステアリング装置の主要部の構成を示す模式図である。

【図2】図1に示した電動モータでの3相交流座標とd-q座標との関係を示す図である。

【図3】図1に示したECUの構成例を示すブロック図である。

【図4】図3に示した磁界歪み補償部の具体的な構成例を示すブロック図である。

【図5】図3に示した電流高次歪み補償部の具体的な構成例を示すブロック図である。

。

【図6】図3に示した電流制御系の周波数特性の具体例を示すボード線図である。

【図7】上記電動モータの無負荷誘導起電力（誘起電圧）の実測データの具体例を示す波形図である。

【図8】上記磁界歪み補償部にて決定される磁界歪み補償電流成分の具体的な波形を示す波形図である。

【図9】上記電動モータでの誘起電圧に含まれる高次成分とその1次成分に対する割合の測定例を示すグラフである。

【図10】上記電動モータの目標電流値と電流高次成分の1次成分に対するゲイン変化との測定例を示すグラフである。

【図11】上記電動モータの具体的な出力トルクを示す波形図である。

【符号の説明】

【0055】

- 1 操舵部材
- 2 操舵軸
- 5 電動モータ
- 10 ECU
- 18 磁界歪み補償部
- 19 電流高次歪み補償部
- 23、24 加算器（補正手段）
- 36 周波数算出部（ゲイン補償演算手段、位相補償演算手段）
- 37 ゲイン・位相決定部（ゲイン補償演算手段、位相補償演算手段）
- 41 修正率算出部（ゲイン補償演算手段）
- 100 マイクロコンピュータ
- 101 トルクリップル補償決定部（トルクリップル補償決定手段）
- 200 フィードバック制御部（フィードバック制御手段）

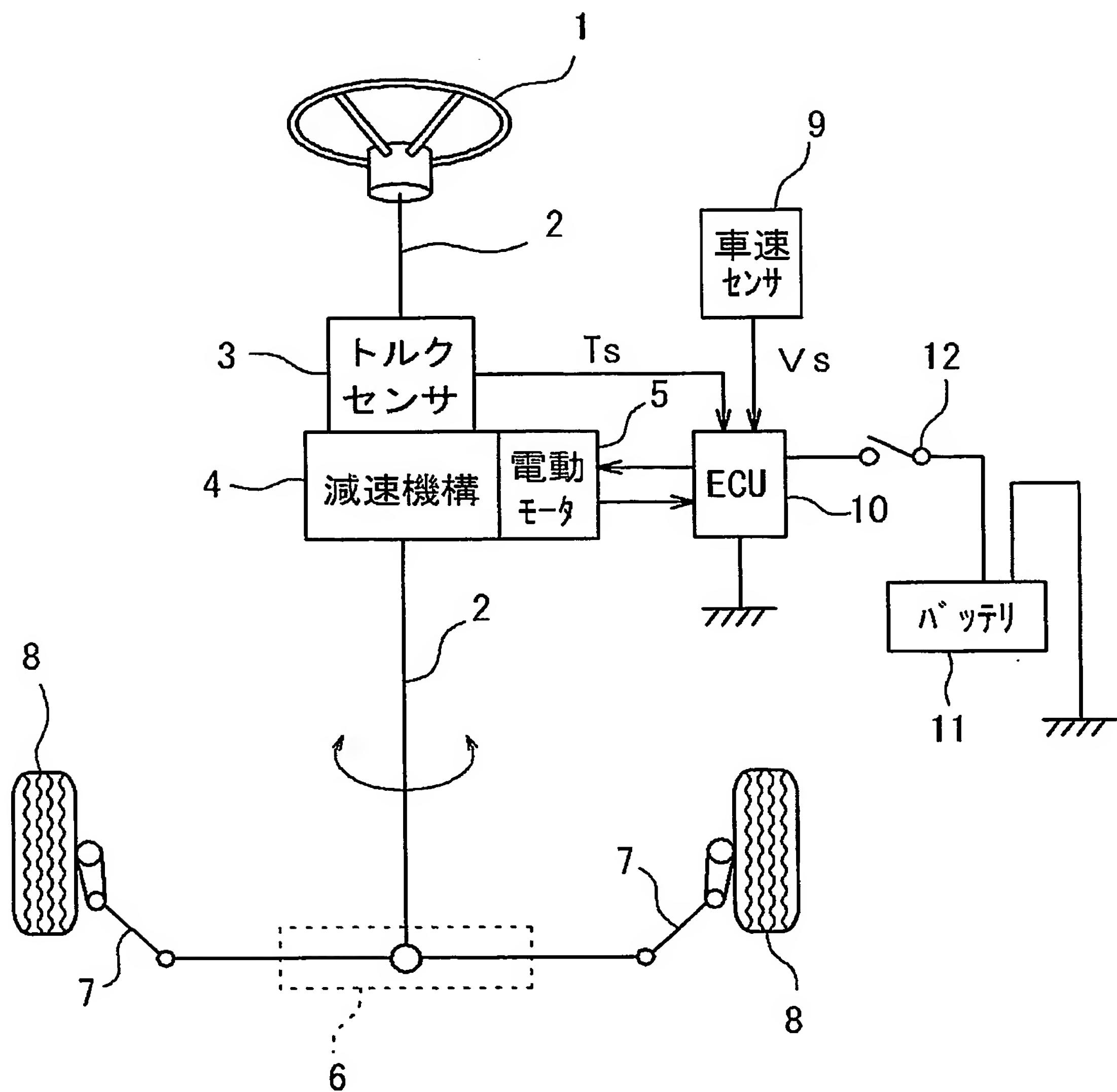
特願2003-348566

ページ： 1/

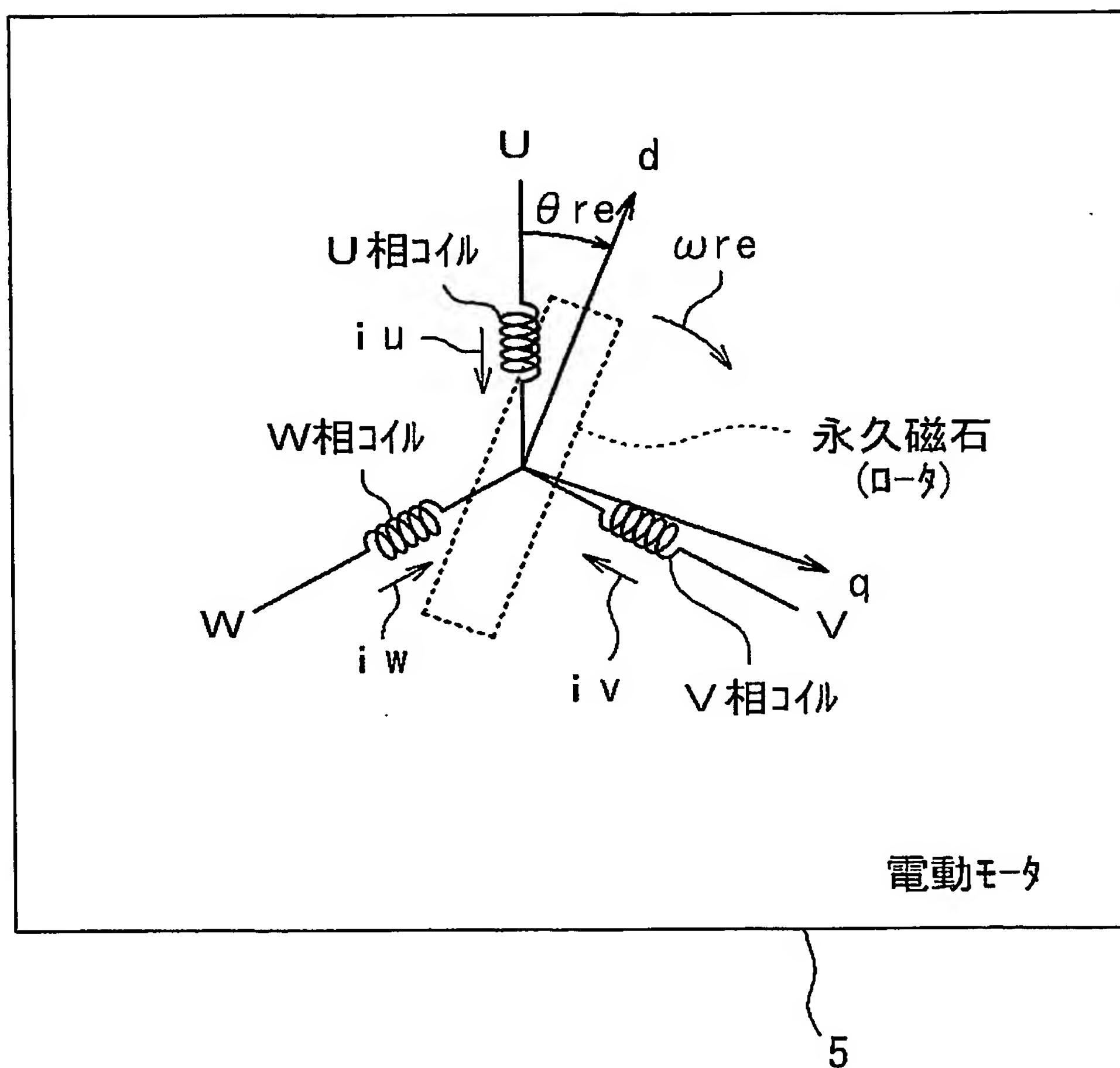
【書類名】 図面

出証特2004-3109752

【図1】



【図2】

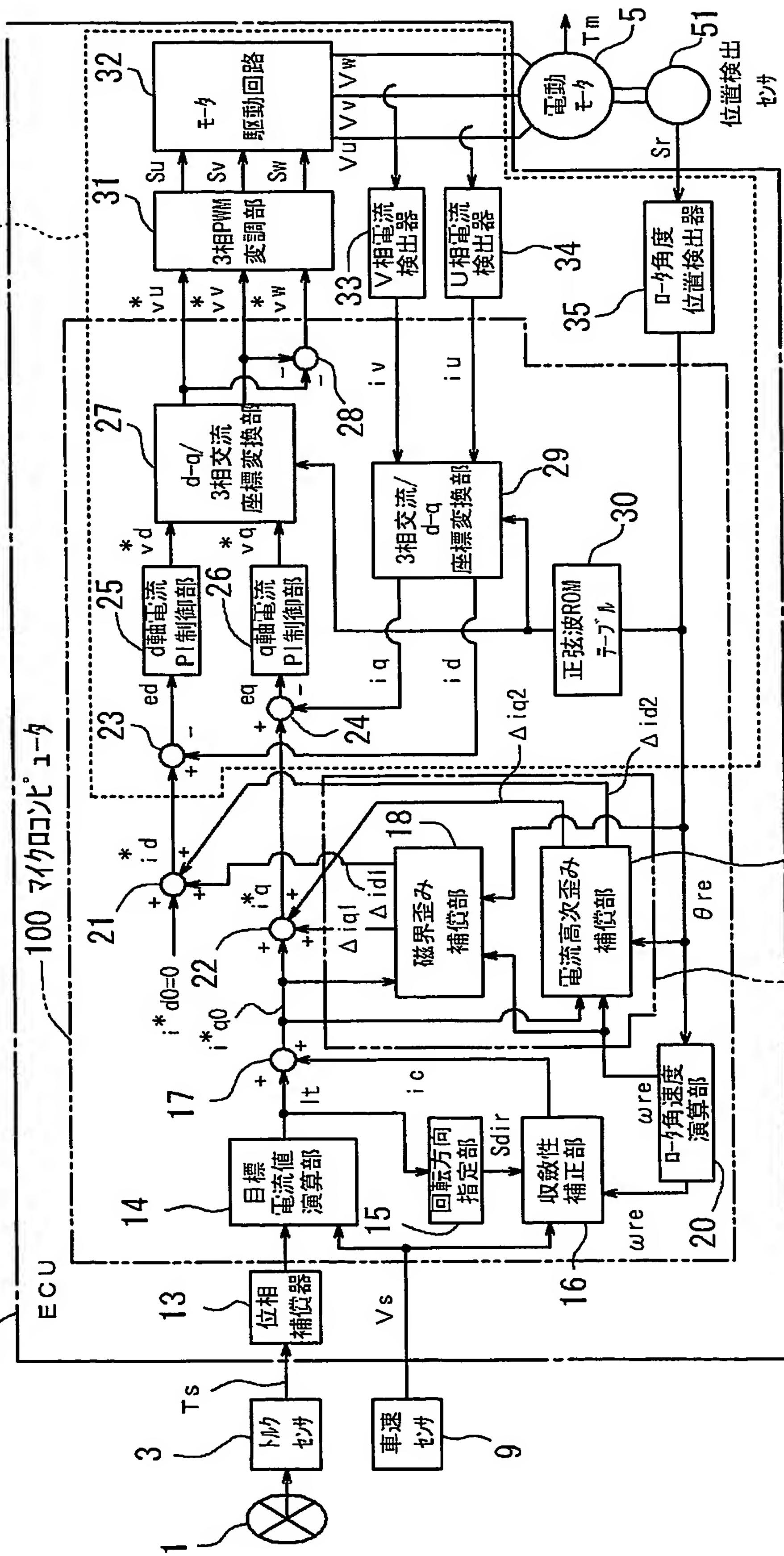


【図3】

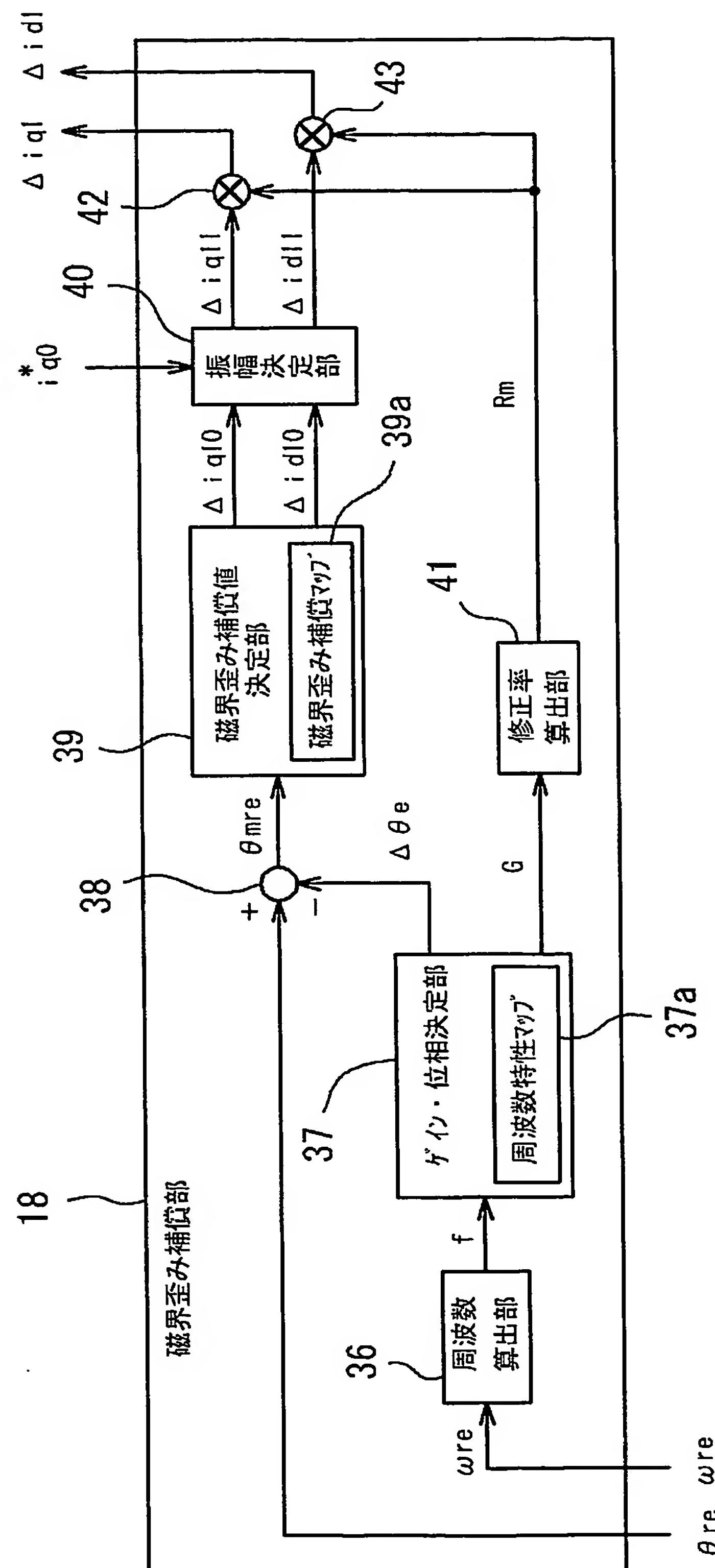
## 200 フィードバック制御部

## 100 マイクロコンピュータ部

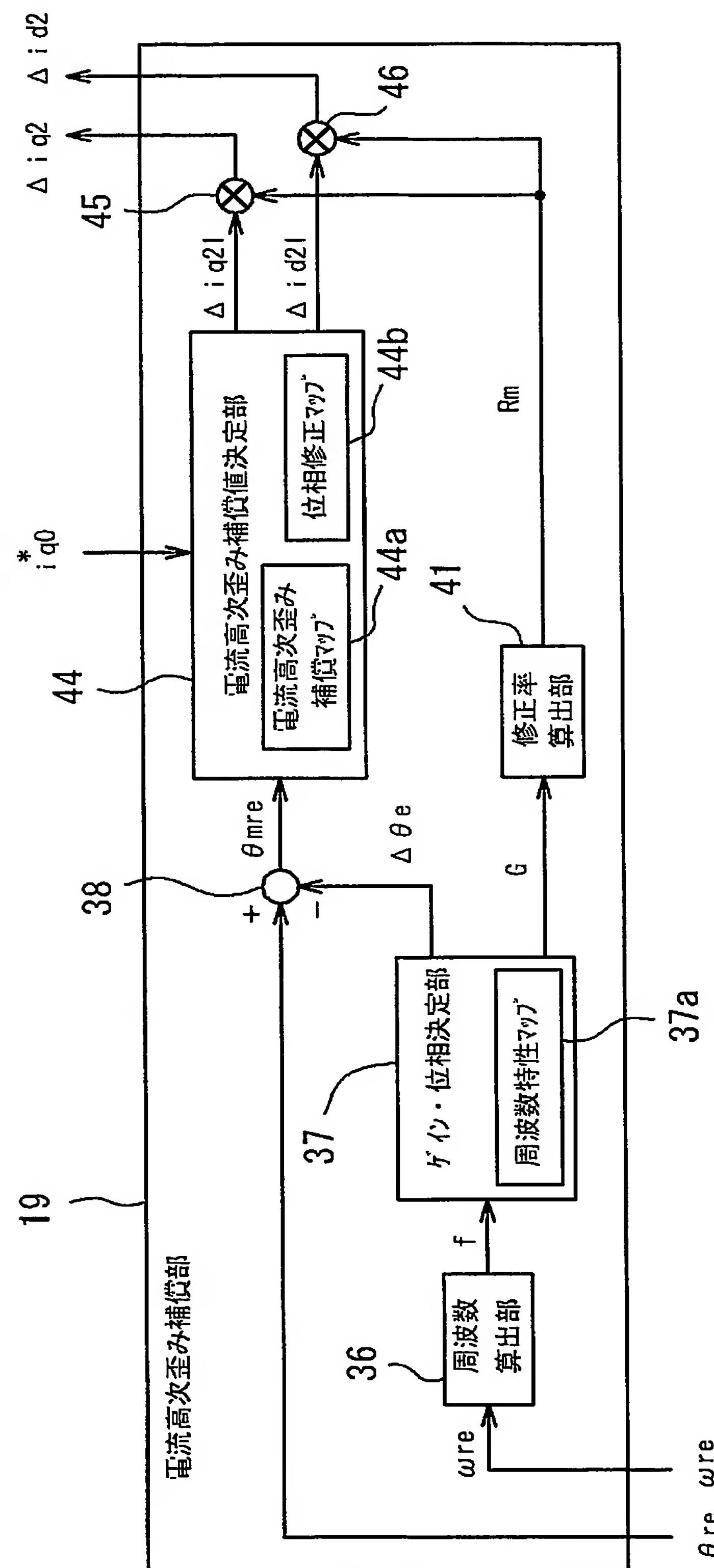
10



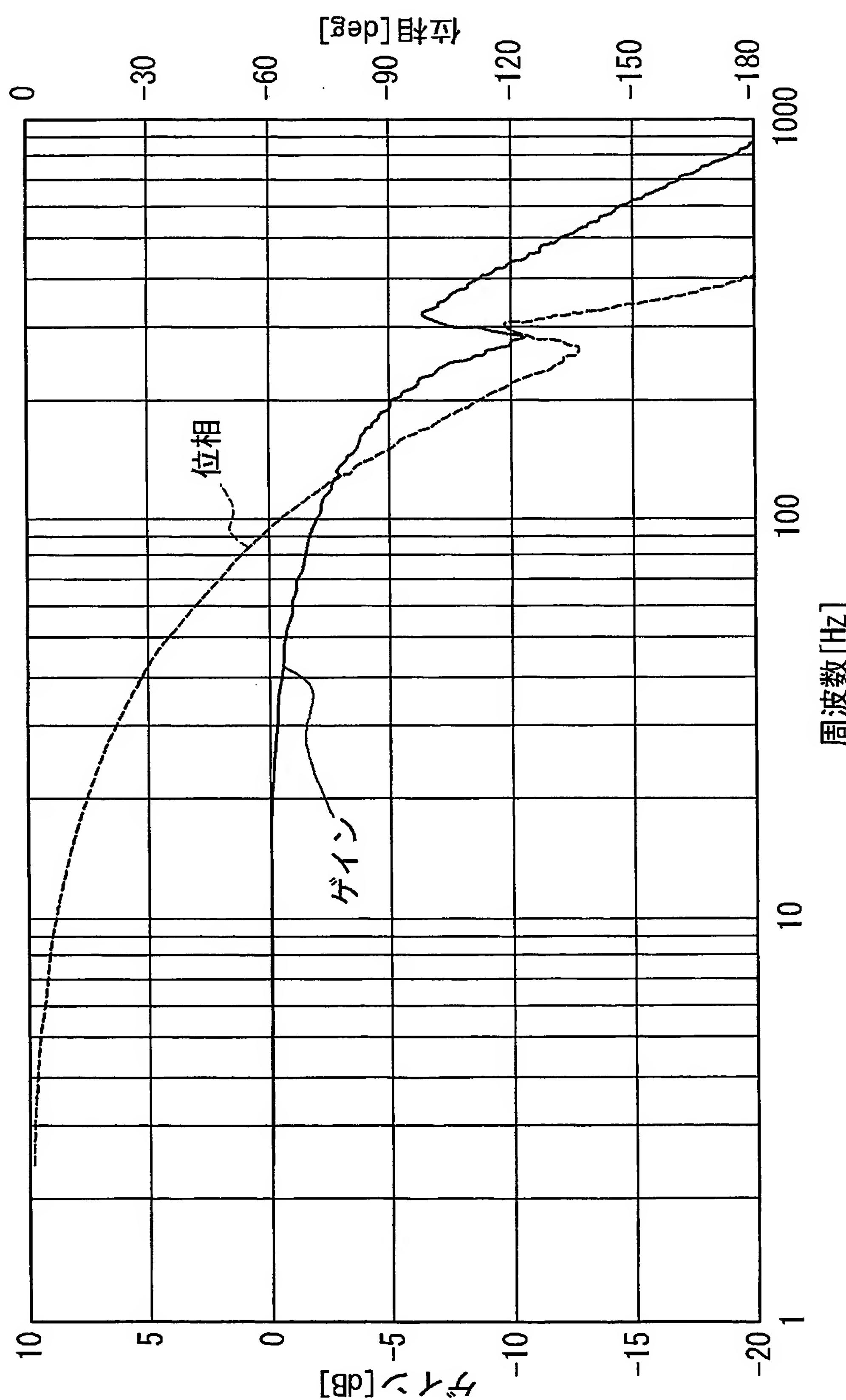
【図4】



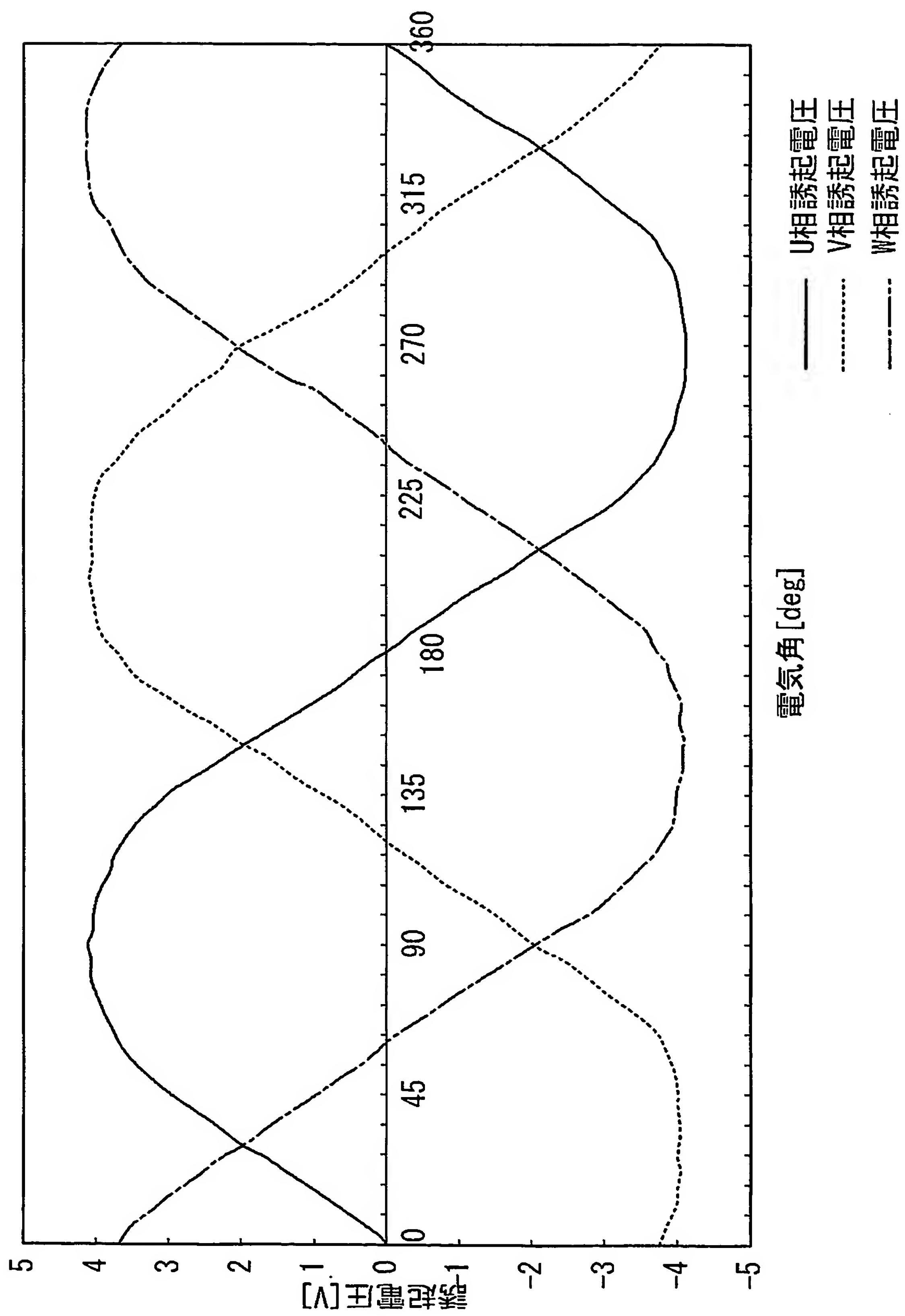
【図5】



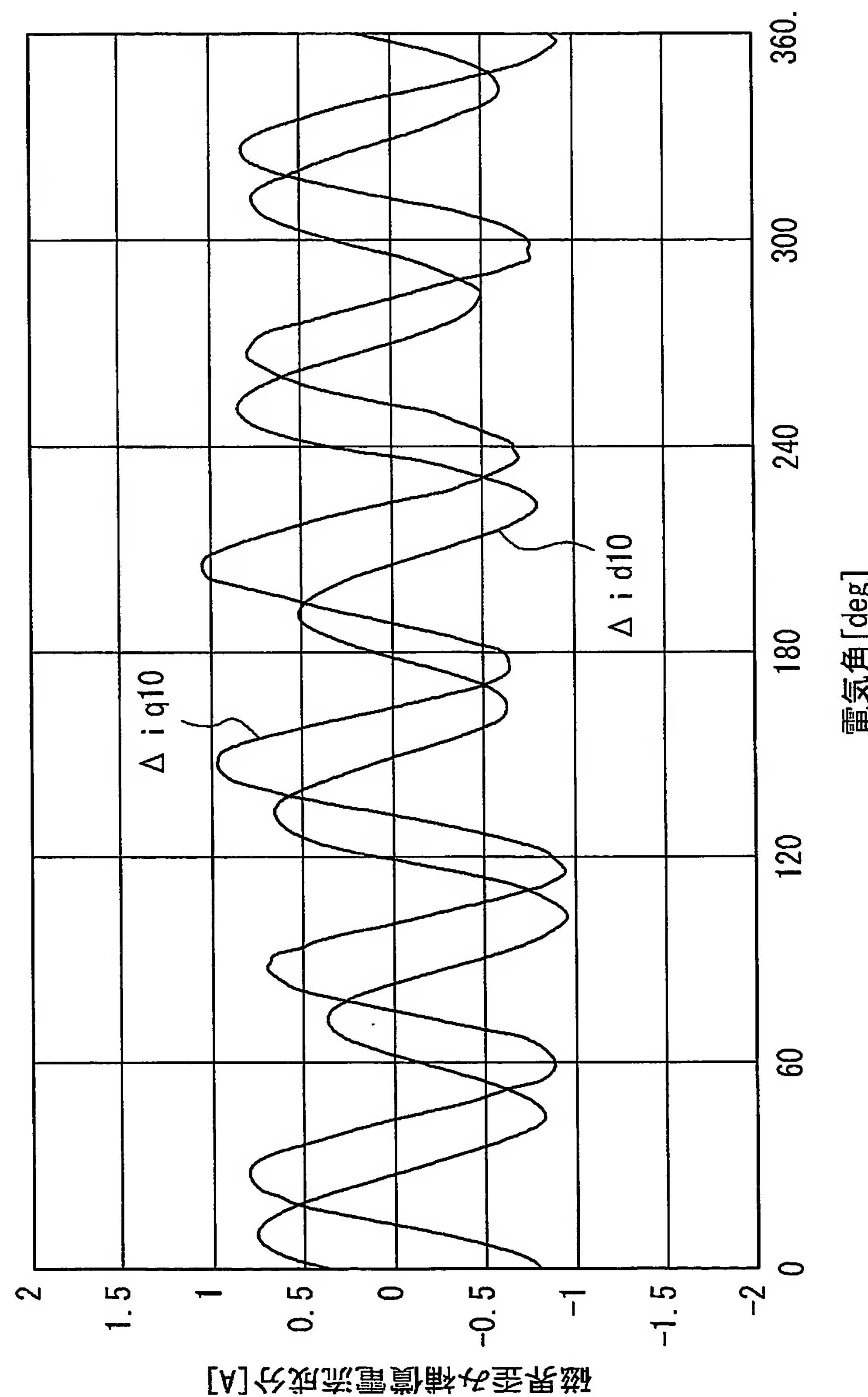
【図6】



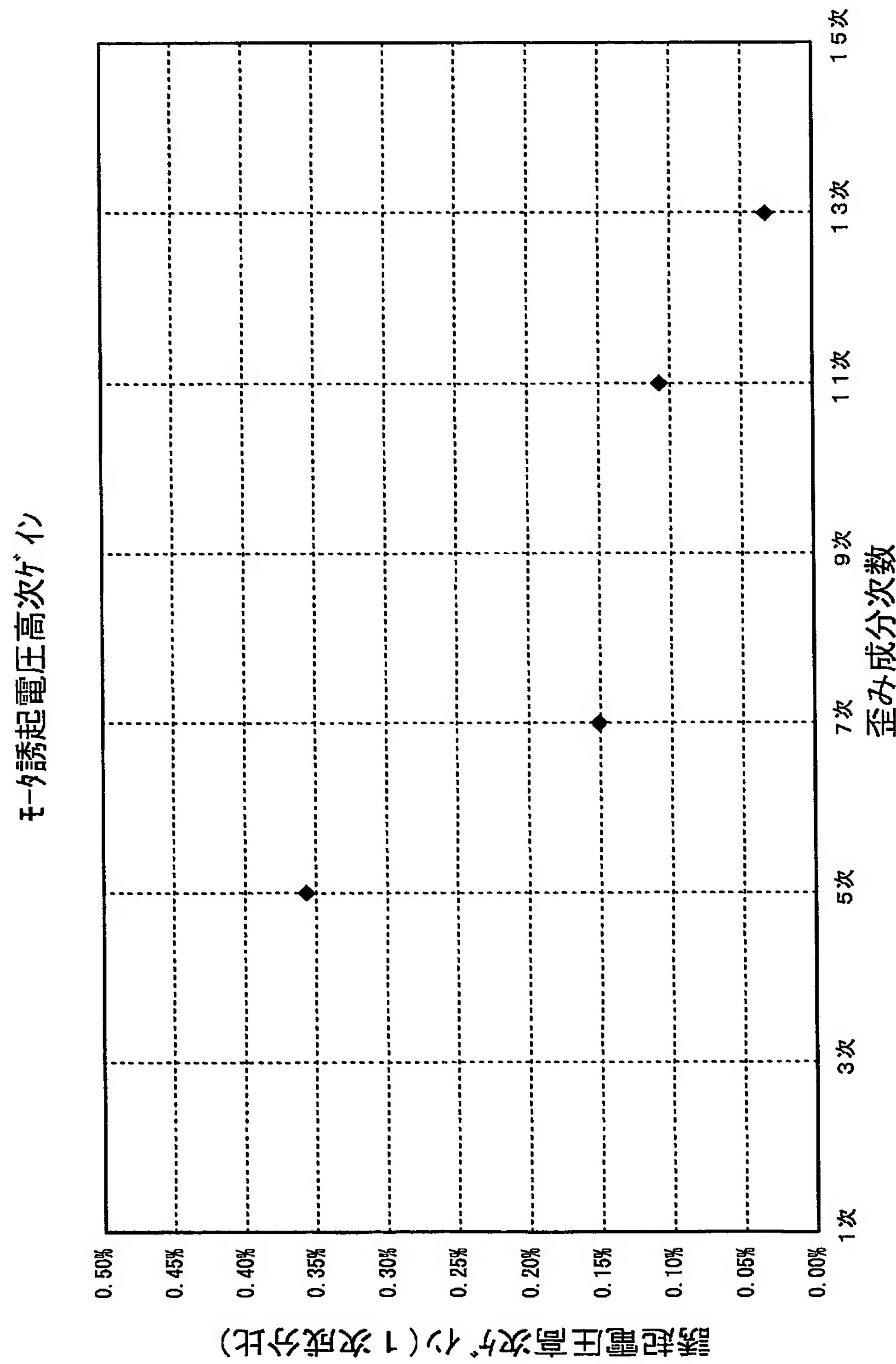
【図7】



【図8】

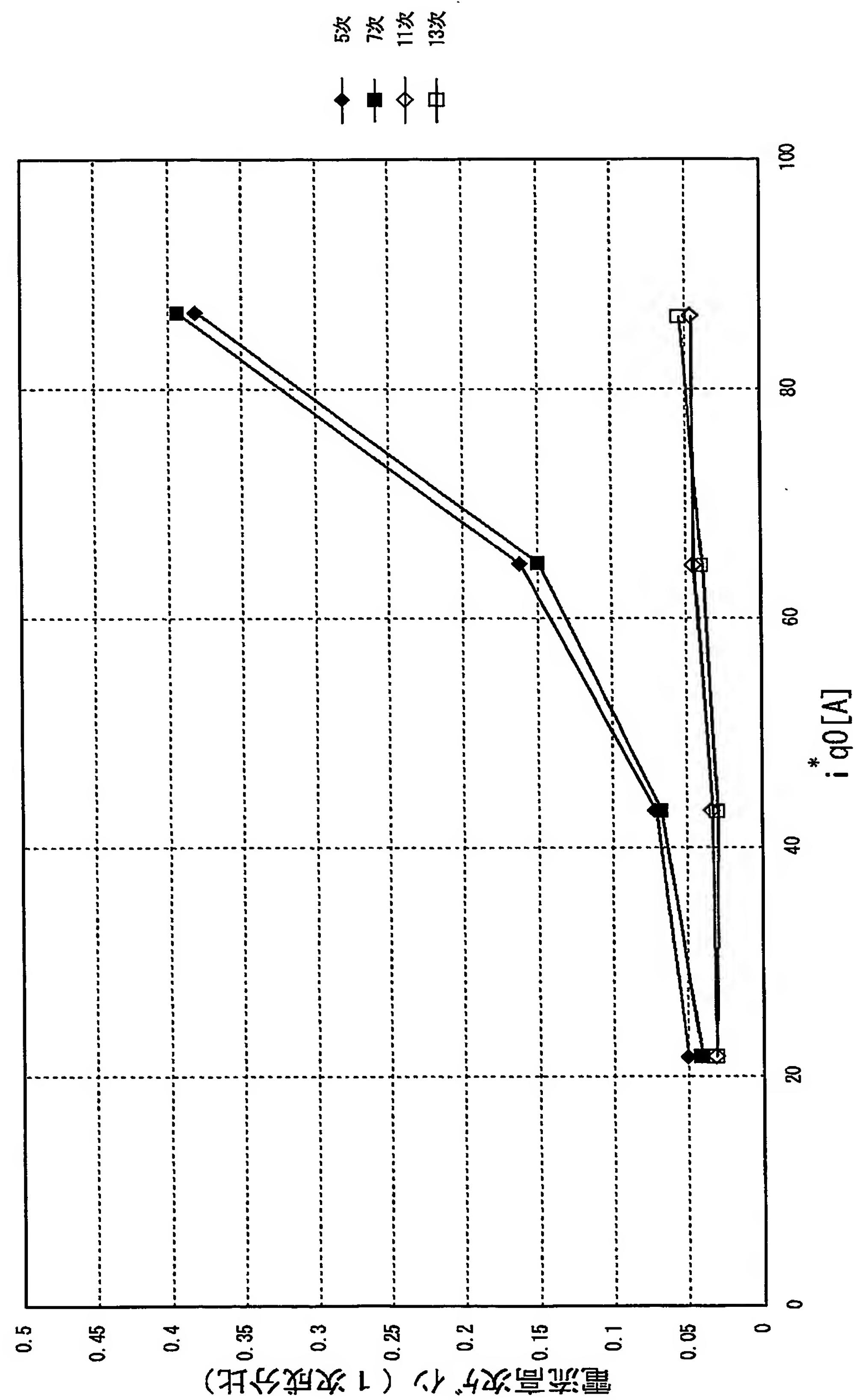


【図9】

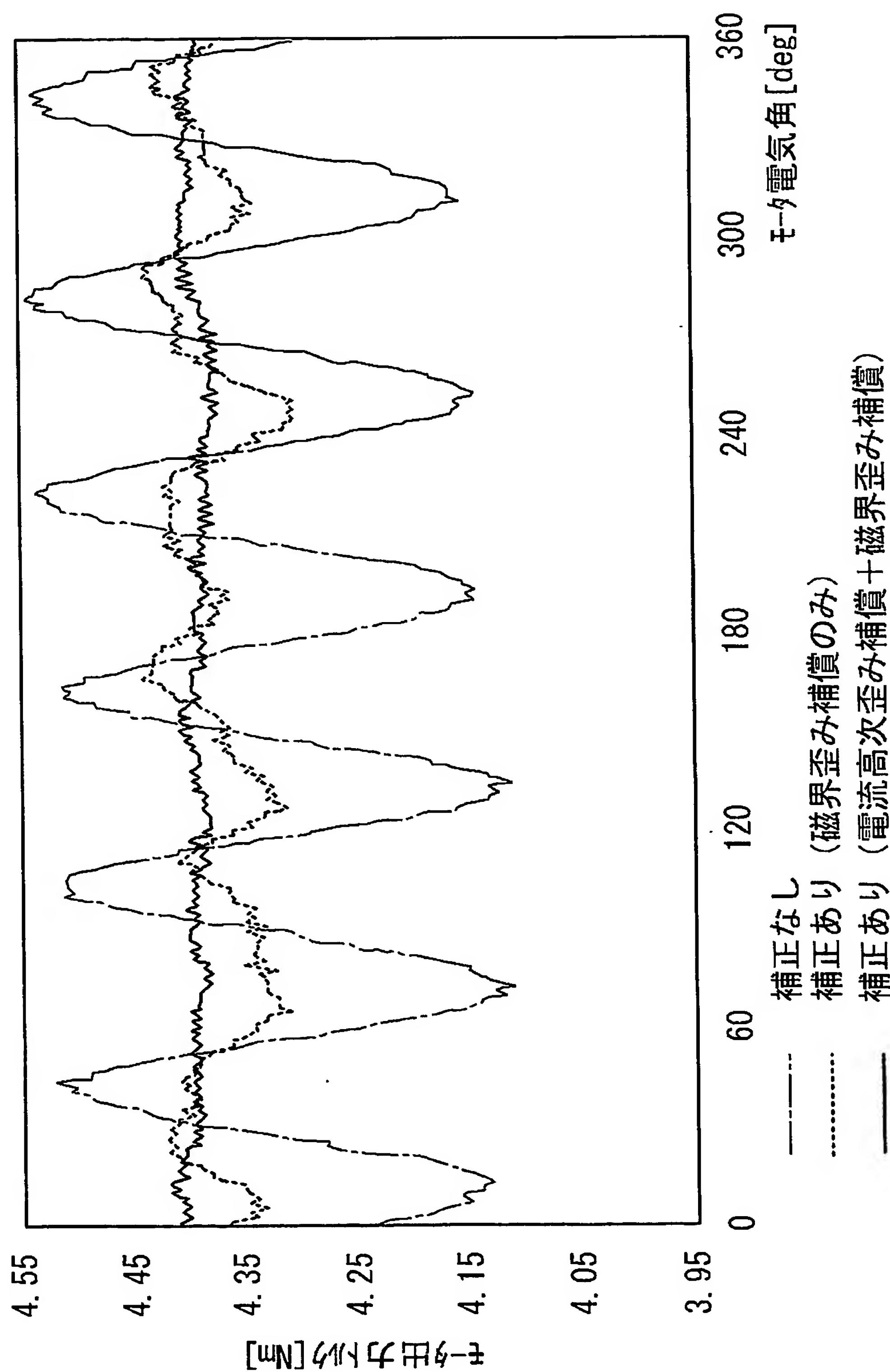


【図10】

モータ+ECUでの電流高次ゲイン(実測データ)



【図11】



【書類名】要約書

【要約】

【課題】 電流高次成分に起因するトルクリップルを抑えることができ、よって操舵フィーリングの低下を抑制することができる電動パワーステアリング装置を提供する。

【解決手段】 ロータ角度位置検出器35からの電気角 $\theta_{re}$ （電動モータ5の回転位置情報）と加算器17からの決定されたq軸基本電流指令値 $i^*_{q0}$ （目標電流値）とを用いて、モータ5を流れる電流の所定の高次成分に起因するトルクリップルを打ち消すための電流高次成分用の補償値 $\Delta i_{d2}$ 、 $\Delta i_{q2}$ を決定する電流高次歪み補償部（トルクリップル補償決定手段）19と、この電流高次歪み補償部からの補償値 $\Delta i_{d2}$ 、 $\Delta i_{q2}$ を用いて、上記目標電流値を補正する加算器（補正手段）23、24とを設ける。そして、フィードバック制御部200が、加算器23、24によって補正された後の目標電流値に基づき、電動モータ5をフィードバック制御する。

【選択図】 図3

特願 2003-348566

出願人履歴情報

識別番号

[000001247]

1. 変更年月日

[変更理由]

住 所

氏 名

1990年 8月24日

新規登録

大阪府大阪市中央区南船場3丁目5番8号

光洋精工株式会社

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning  
Operations and is not part of the Official Record**

**BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

**BLACK BORDERS**

**IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**

**FADED TEXT OR DRAWING**

**BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**

**SKEWED/SLANTED IMAGES**

**COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**

**GRAY SCALE DOCUMENTS**

**LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**

**REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**

**OTHER:** \_\_\_\_\_

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.**